

9月15日(火)AM			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>1A1</p> <p>ハンド(機構とシステム開発)</p> <p>小俣透(東工大)</p> <p>1A1-01 10:00~ 器用さと力強さを両立させたヒューマノイドロボットのための多指ハンド開発 ○高橋和幸(本田技術研究所) 和井田寛則(本田技術研究所) 國生政義(本田技術研究所) 早川正人(本田技術研究所)</p> <p>1A1-02 10:15~ 人間形ソフトロボットハンドの設計と開発 - 人間形ハンドの形状の評価 - ○飯田文也(早大) 遠藤圭太(早大) 溝口裕(早大) 遠藤信綱(早大) ゼッカマツシミアノ(早大) 伊藤加寿子(早大) 高西淳夫(早大)</p> <p>1A1-03 10:30~ 多指多関節ユニバーサルロボットハンドシステムの開発 ○福井航(神戸大) 小林太(神戸大) 小島史男(神戸大) 中本裕之(兵庫県工業技術センター) 前田正(株)前田精密製作所) 今村信昭(広島国際大) 笹部和宏(関西電力(株)) 白沢秀則(近畿高エネルギー加工技術研究所)</p> <p>1A1-04 10:45~ 低バックラッシュ立体カム機構を用いたロボットハンドの開発 ○安沢孝太(福島大学) 佐々木裕之(鶴岡高専) 鄭聖熹(福島大学) 高橋隆行(福島大学)</p> <p>1A1-05 11:00~ 複合遊星歯車を用いたロボットフィンガーの開発 ○功刀望(東海大)</p> <p>1A1-06 11:15~ 指先捻転機構を有する柔軟2本指ハンドのモデル化と制御 ○田原健二(九州大) 丸田圭悟(九州大) 山本元司(九州大)</p> <p>1A1-07 11:30~ 微小震動プレート爪機構 ○多田隈建二郎(電通大) 多田隈理一郎(フランス国立科学研究センター) 寺田一貴(電通大) 長谷川浩章(電通大) 大石千種(電通大) 勅使河原誠一(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>1A1-08 11:45~ トルク分配可能なワイヤ駆動機構を用いた多関節握め取りハンド ○大津宏太(慶大) 成田友紀(慶大) 森田寿郎(慶大)</p>	<p>1B1</p> <p>OS: バイオ操作(1/3)</p> <p>新井史人(東北大) 福田敏男(名大)</p> <p>1B1-01 10:00~ 【基調講演】マイクロロボティクスのバイオ応用 ○新井健生(阪大) 谷川民生(産総研) 新井史人(東北大) 佐藤理(川崎重工) 麻生博(富士平工業) 赤木悟史(畜草研)</p> <p>1B1-02 10:30~ A New Multi-Scale Micromanipulation System with Dexterous Motion ○AVCI EBUBEKIR(阪大) 大原賢一(阪大) 田窪朋仁(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>1B1-03 10:45~ 可変スケール型マイクロテレポートシステムシステムのユーザビリティ評価 ○菅野貴皓(京大) 横小路泰義(京大)</p> <p>1B1-04 11:00~ 接触感呈示による身体像の埋め込みに基づくマクロ・マイクロ・テレマニピュレーションシステム ○望山洋(筑波大) 堂田文行(筑波大) 小林尚登(法政大) 榎野淳也(近畿大) 河合宏之(金沢工大)</p> <p>1B1-05 11:15~ Nano-Biomanipulation for Single Virus Manipulation on a Microfluidic Chip ○港谷恭輔(東北大) 丸山央峰(東北大) 山西陽子(東北大) 新井史人(東北大) 本田文江(法政大) 江島美穂(感染研)</p> <p>1B1-06 11:30~ デスクトップマイクロハンドの開発 ○市川明彦(産総研) 谷川民生(産総研) 大場光太郎(産総研)</p> <p>1B1-07 11:45~ イントラセルラーナノロボティクスのアーキテクチャとなるナノマイクロ操作の開発 ○星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p>	<p>1C1</p> <p>福祉・パワーアシスト(1/5)</p> <p>古荘純次(阪大)</p> <p>1C1-01 10:00~ 到達運動予測に基づく上肢動作支援ロボットによる屈曲動作支援 ○塩谷健(岐大工) 山根理(岐大工) 橋村成路(岐大工) 矢野賢一(岐大工) 青木隆明(岐大医療院) 西本裕(岐大医)</p> <p>1C1-02 10:15~ 関節変位情報に基づく動力義手操作手法 ○大河原聖(立命館大学) 金岡克弥(立命館大学) 吉川恒夫(立命館大学)</p> <p>1C1-03 10:30~ ロボットアームを用いた上肢運動療法支援に関する研究 - 一手首関節制御における上肢の筋電位調査 - ○森岡裕紀(三重大)</p> <p>1C1-04 10:45~ 準3次元上肢リハビリ支援システム PLEMOIによる上肢運動機能評価 ○菊池武士(阪大) 小澤拓也(加納病院) 赤井弘樹(阪大) 福田孝博(加納病院) 古荘純次(阪大)</p> <p>1C1-05 11:00~ 3次元上肢リハビリ支援装置EMULと脳機能計測NIRSによる軌道追従訓練評価に関する基礎研究 原口真(大阪大) ○園部真弓(大阪大) 菊池武士(大阪大) 三原雅史(森之宮病院) 畠中めぐみ(森之宮病院) 宮井一郎(森之宮病院) 古荘純次(大阪大)</p> <p>1C1-06 11:15~ 筋シナジーモデルに基づく5指駆動型義手の筋電制御 島圭介(広島大) ○高木健(広島大) 山田祐介(広島大) 辻敏夫(広島大) 大塚彰(県立広島大) 陳隆明(兵庫県立総合リハビリテーションセンター)</p>	<p>1D1</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/8)</p> <p>田中健一(三菱電機)</p> <p>1D1-01 10:00~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクトの概要 ○岡野克弥(NEDO技術開発機構) 安川裕介(NEDO技術開発機構)</p> <p>1D1-02 10:15~ OpenRT Platform/OpenRTM.NET~RTシステム開発効率向上への取り組み~ ○池添明宏(セック) 中本啓之(セック)</p> <p>1D1-03 10:30~ OpenRT Platform/ロボットシミュレータ OpenHRP3.1 ○金広文男(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 原功(産総研) 比留川博久(産総研)</p> <p>1D1-04 10:45~ OpenRT Platform: シナリオ編集・実行系によって制御されるRTコンポーネントの実現 ○阿部真弓(NEC) 宇田安規男(NECシステムテクノロジー) 石田雅一(NECシステムテクノロジー) 高野陽介(NEC)</p> <p>1D1-05 11:00~ OpenRTM上への分散プロダクションシステムの実装 ○松坂要佐(産総研) 原功(産総研)</p> <p>1D1-06 11:15~ ロボット知能ソフトウェアプラットフォーム検証用知能モジュール群 - 環境物体知識管理および認識モジュール群 - ○Neo Ee Sian(産総研)</p> <p>1D1-07 11:30~ 知能ソフトウェアプラットフォーム検証用知能モジュール群/運動計画・全身運動制御知能モジュールの開発(第2報): リアクティブな再計画手法の構築 ○吉田英一(産総研) 横井一仁(産総研)</p> <p>1D1-08 11:45~ ロボット知能ソフトウェアプラットフォーム検証用知能モジュール群 - 生活環境情報収集のための無線センサユニットとセンサ駆動機構の開発 - ○水内郁夫(東京農工大) 廣瀬俊典(東京大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>1D1-09 12:00~ ロボット知能ソフトウェアプラットフォーム検証用知能モジュール群/OpenRT Platformによる異常処理の実装方法の提案 ○喜多伸之(産総研)</p>

9月15日(火)AM

第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>1E1</p> <p>ヘリコプタ・飛行ロボット</p> <p>大道武生(名城大)</p> <p>1E1-01 10:00~ 無人小型ヘリコプタの飛行補助制御 ○加藤貴史(新潟大学大学院) 三村宣治(新潟大学) 伊藤博(新潟大学大学院)</p> <p>1E1-02 10:15~ 振り型パーティカルジャイロの姿勢角検出法について ○伊藤博(新潟大学大学院) 三村宣治(新潟大学) 加藤貴史(新潟大学大学院)</p> <p>1E1-03 10:30~ マルチ平行リンク回転翼を用いた飛行ロボットの開発 長谷川信(電通大) ○杉本晋介(電通大) 田中一男(電通大) 大竹博(電通大)</p> <p>1E1-04 10:45~ 圧電繊維複合材料を用いた羽ばたきロボットの研究開発 エストッパー機構を導入した翼の試作 ○皆川賢太郎(電通大) 福島佑一(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p> <p>1E1-05 11:00~ サイクロジャイロ翼を有する飛行ロボットのための推進力の方向制御機構開発 ○東善之(電通大) 田中一男(電通大) 大竹博(電通大)</p> <p>1E1-06 11:15~ 飛行ロボットの脚型対地適応システムの研究 ○土居隆宏(金沢工大) 宮田和典(金沢工大) 笹川敬正(金沢工大) 多田隈建二郎(電通大)</p> <p>1E1-07 11:30~ パンタグラフ式可変翼機構を用いた回転翼型飛行ロボットの性能改善 ○三宅祐一(電通大) 田中一男(電通大) 大竹博(電通大)</p> <p>1E1-08 11:45~ リモートコントロールサポートシステムを搭載した無人ヘリによる航空撮影 ○三輪昌史(徳島大・院) 谷林宏紀(徳島大) 木下健太郎(徳島大) 松島誠(アーツテックラボ) 南潔(アーツテックラボ)</p>	<p>1F1</p> <p>群知能ロボット(1/2)</p> <p>淵脇大海(横国大)</p> <p>1F1-01 10:00~ 循環行動するロボット群の渋滞に効果的な走行制御手法の提案 ○星野智史(東工大) 関宏也(東工大) 仲勇治(東工大) 太田順(東大)</p> <p>1F1-02 10:15~ 群知能ロボット ○二上將直(工院大) 高信英明(工院大) 鈴木健司(工院大) 三浦宏文(工院大) 稲田喜信(JAXA)</p> <p>1F1-03 10:30~ 個体と集団の貢献度評価に基づくマルチエージェント強化学習 ○張坤(福大) 前田陽一郎(福大)</p> <p>1F1-04 10:45~ ファジィ契約ネットを用いた自律分散ロボットの協調行動制御 ○梅亮(福井大) 前田陽一郎(福大)</p>	<p>1G1</p> <p>OS: 屋外作業・建設ロボット</p> <p>青山元(富士重工)</p> <p>1G1-01 10:00~ 天井解体ロボットのための移動手法の研究 ○芦澤怜史(名城大) 黒宮裕介(名城大) 渡辺聖也(名城大) 高柳一樹(名城大) 大道武生(名城大) 前田純一郎(清水建設)</p> <p>1G1-02 10:24~ 空間移動ロボットの研究開発(第8報) ○岩田也也(産総研) 松本治(産総研)</p> <p>1G1-03 10:48~ 高出力水圧人工筋を用いた高把持力を発揮するぬい動作可能パワーハンドの開発 ○盛真唯子(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 藤元修一(岡山大) 神田岳文(岡山大) 高橋正幸(新明和) 細谷高司(新明和) 竹松愛実(新明和)</p> <p>1G1-04 11:12~ 薬剤注入ロボットの開発 青山元(富士重工) 石川和良(富士重工) ○石村左緒里(富士重工) 西原逸夫(富士重工) 関淳也(富士重工) 足立佳儀(富士重工) 薩見雄一(富士重工)</p> <p>1G1-05 11:36~ 農業ロボット用油圧駆動回路の開発 青山元(富士重工) 西原逸夫(富士重工) 石川和良(富士重工) ○足立佳儀(富士重工) 石村左緒里(富士重工) 関淳也(富士重工) 薩見雄一(富士重工)</p>	<p>1H1</p> <p>DS: GCOE 情報通信による医工融合イノベーション創生</p> <p>河村篤男(横国大) 濱上知樹(横国大)</p> <p>1H1-01 10:00~ 横浜国立大学医工融合GCOEプログラムの取り組みについて 河野隆二(横国大) ○塩見正(横国大)</p> <p>1H1-02 10:15~ 快適未来社会を育むモーションテクノロジーの創生 — 跳躍及び走行ロボットの制御 ○河村篤男(横国大) 前田拓郎(横国大) 和氣尚紀(横国大)</p> <p>1H1-03 10:30~ 快適未来社会をはぐくむモーションテクノロジーの創生 人と機械の相互発展 — より安全な社会をめざして— ○佐藤恭一(横国大) 高田一(横国大)</p> <p>1H1-04 10:45~ 横浜国大学際プロジェクト 快適未来社会をはぐくむモーションテクノロジーの創生 — マイクロモータリティープロジェクト— ○丸尾昭二(横国大) 渡邊正義(横国大) 横山泰(横国大) 國分泰雄(横国大) 一柳優子(横国大) 小久保尚(横国大) 生方俊(横国大)</p> <p>1H1-05 11:00~ 医療福祉ロボットののための画像認識の全自動構築 ○長尾智晴(横国大)</p> <p>1H1-06 11:15~ 環境知能化のための情報タグによる環境埋め込み型学習 ○濱上知樹(横国大)</p> <p>1H1-07 11:30~ 小型高推力ダイレクトドライブ型スパイラルモータを用いた筋骨格モーション制御システム ○藤本康孝(横国大) 浜田浩(横国大) 鈴木宏一郎(横国大) 若山祐樹(横国大) 大森裕子(横国大)</p> <p>1H1-08 11:45~ 医療福祉支援のための実世界ハプティクス技術 ○下野誠通(横国大)</p>

9月15日(火)AM			
第I室(教育304)	第J室(教育305)	第K室(教育307)	第L室(教育308)
<p>11I 全方位センサ・レーザセンサ 鈴木昭二(公立ほこだて未来大)</p> <p>11I-01 10:00~ 全方位レーザと全方位カメラからなるレンジファインダを用いた配管の三次元形状復元 ○松井建樹(静岡大) 山下淳(静岡大) 金子透(静岡大)</p> <p>11I-02 10:15~ 360°特異点の無いネット状近接覚センサの構成法 ○寺田一貴(電通大) 多田隈建二郎(電通大) 石川正俊(東大) 下条誠(電通大)</p> <p>11I-03 10:30~ 多反射点検出に対応した測域センサコマンド SCIP 2.2 ○飯島純一(明星大) 吉田智章(千葉工大) 川田浩彦(筑波大) 原祥堯(日立機械研) 油田信一(筑波大)</p> <p>11I-04 10:45~ 位置・姿勢制御可能なレーザレンジファインダによる3次元計測 近藤雄哉(東北工業大) ○藤田豊己(東北工業大)</p> <p>11I-05 11:00~ 計測範囲可変式をシンプルに実現する首振り機構 ○渡邊恭弘(福岡県工技センター) 奥村克博(福岡県工技センター) 神田敦司(九工大) 佐藤雅紀(ふくおかIST) F. Nassiraei Amir A.(佐賀大) 石井和男(九工大)</p>	<p>1J1 OS: 国際的に活躍できる若手研究者をめぐってーヒューロピント研究専門委員会ー 原正之(スイスEPFL) 松下光次郎(阪大)</p> <p>1J1-01 10:00~ 若手研究者研究交流会「ヒューロピント」活動報告書 ○松下光次郎(阪大) 原正之(EPFL) 橋本建二(早大)</p> <p>1J1-02 10:15~ 日本・アメリカ・ヨーロッパでの研究活動を体験してー各国におけるロボット研究開発の方針ー ○松下光次郎(阪大)</p> <p>1J1-03 10:30~ 欧州連合における次世代ロボット開発プロジェクト ○多田隈理一郎(フランス国立科学研究センター)</p> <p>1J1-04 10:45~ スイスにおけるロボティクス研究環境について ○宮下修平(チューリヒ大)</p> <p>1J1-05 11:00~ ロボットの社会への普及のための若手研究者の役割ーイタリアにおけるロボット研究を踏まえてー ○福井孝太郎(早大)</p> <p>1J1-06 11:15~ 科学技術のリーダーシップと国際開発 ○遠藤謙(MIT)</p>	<p>1K1 マニピュレータ 鈴木高宏(東大)</p> <p>1K1-01 10:00~ 剛性制御機構を有するマニピュレータ上腕部の開発 ○柳下智輝(東海大学)</p> <p>1K1-02 10:15~ セル生産用軽作業マニピュレータの開発ーマニピュレータの定量的性能評価ー ○遠藤玄(東工大) 山田浩也(東工大) 尾形勝(キヤノン) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>1K1-03 10:30~ 迷路探索法に基づく6自由度アーム型ロボットの動作計画 ○鴨井良介(富山高専) 佐藤圭祐(富山高専) 酒井英明(スギノマシン) 竹山信一(スギノマシン)</p> <p>1K1-04 10:45~ 冗長パラレルマニピュレータの制御手法について ○山木潤一(新潟大学大学院) 三村宣治(新潟大学) 齋藤誠(新潟大学大学院)</p> <p>1K1-05 11:00~ パラレルマニピュレータのキャリブレーションについて ○齋藤誠(新潟大学大学院) 三村宣治(新潟大学) 山木潤一(新潟大学大学院)</p> <p>1K1-06 11:15~ ゾウの鼻を模した3-RRS/パラレルメカニズム連結型超冗長マニピュレータの開発ーセンサ計測によるパラレルメカニズムの順運動学の算出と検証ー ○大高ともり(中央大) 中村太郎(中央大)</p> <p>1K1-07 11:30~ 平面上における空気噴流を用いた非接触マニピュレーション ○山本崇生(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>1K1-08 11:45~ 直感的な操作系を持つアーム型索状能動体の研究 ○山田浩也(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p>	<p>1L1 学習・認識(1/2) 杉浦孔明(情報通信機構)</p> <p>1L1-01 10:00~ 円錐走査式距離測定を用いた物体認識法 ○山崎暁(電通大) 金森哉吏(電通大) 飛田和輝(日本精工(株)) 小川博教(日本精工(株))</p> <p>1L1-02 10:15~ 他者の状態予測を用いた階層型強化学習 ○金天海(HRI-JP) 辻野広司(HRI-JP) 中原裕之(RIKEN BSI)</p> <p>1L1-03 10:30~ 不完全な知覚のセンサ同士の統合によるロボットの行動生成法 ○栗田英介(農工大) 里悠太(農工大) 小林祐一(農工大/ 理研RTC)</p> <p>1L1-04 10:45~ 運動学習と動作計画に基づいたロボットの身体と対象物表現の獲得 ○浅水喬大(農工大) 小林祐一(農工大, 理研RTC)</p> <p>1L1-05 11:00~ ロボットの動作生成のための画像特徴の獲得 ○岡本太一(農工大) 小林祐一(農工大/ 理研) 大西正輝(産総研)</p> <p>1L1-06 11:15~ 動作解析に基づいたヒトのスキルのロボットへの移植 ○天岡侑己(阪大)</p> <p>1L1-07 11:30~ 形態と知能を有する進化ロボットに関する研究(視覚センサの時間分解能と形態の関係) ○羽根井瑞貴(千葉工大) 安田君任(千葉工大) 関野時隆(千葉工大) 菊池耕生(千葉工大)</p>

9月15日(火)AM

第M室 (教育309)	第N室 (経済101)	第O室 (経済102)	第P室 (経営105)
<p>1M1</p> <p>生物模倣ロボット(1/3)</p> <p>藪田哲郎(横国大)</p> <p>1M1-01 10:00~ 真正粘菌変形体から探る大自由度ソフトロボットの自律分散制御 ○梅舘拓也(東北大) 武田光一(東北大) 中垣俊之(北大/JST CREST) 小林亮(広大/JST CREST) 石黒章夫(東北大/JST CREST)</p> <p>1M1-02 10:15~ 細菌モデルによる目標への誘導システム構成法 ○佐々木敏樹(桐蔭横浜大) 森下武志(桐蔭横浜大) 工藤成史(桐蔭横浜大)</p> <p>1M1-03 10:30~ ゾウリムシを模倣した自律探索型ロボット ○豊巻敬太(横国大) 神戸芳仁(横国大) 石渡信吾(横国大)</p> <p>1M1-04 10:45~ 自律探索型ロボットの掃除ロボットへの応用 ○内藤直樹(横国大) 豊巻敬太(横国大) 石渡信吾(横国大)</p>			<p>1P1</p> <p>筋骨格モデル</p> <p>杉内肇(横国大)</p> <p>1P1-01 10:00~ RNNの腿駆動制御における相互作用による自動剛性調節シミュレーション ○太田茂樹(東京大) 中西雄飛(東京大) 水内郁夫(東京農工大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>1P1-02 10:15~ 腿駆動ロボットにおける非線形性を用いた筋配置推定法の提案 ○本郷一生(東大) 中西雄飛(東大) 水内郁夫(東農工大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1P1-03 10:30~ ヒトの歩行における主運動の解析 ○松戸徹郎(京大) 青井伸也(京大) 土屋和雄(同志社大)</p> <p>1P1-04 10:45~ 筋拮抗比を用いたヒト上肢運動の動作解析 ○河越祥平(阪大) 松居和寛(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>1P1-05 11:00~ 詳細人体モデルによる手の運動シミュレーション - 逆運動学の導入 - ○篠原正典(横国大) 杉内肇(横国大)</p> <p>1P1-06 11:15~ MRIを用いた示指の筋・腿配置の静力学モデルの検証 ○吉野寛康(同志社大) 積際徹(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>1P1-07 11:30~ 2関節筋型空気圧ゴム人工筋を用いた支援装置モデルの解析と制御 ○稲葉智也(岡大) 則次俊郎(岡大)</p> <p>1P1-08 11:45~ 筋拮抗比に着目した筋電図による筋協調の解析 ○松居和寛(阪大) 平井宏明(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p>

9月15日(火)AM		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>1Q1</p> <p>移動ロボット(制御)(1/4)</p> <p>呉世訓(東大)</p> <p>1Q1-01 10:00~ 会議室机型ロボットによる複数台自動整列のための動作計画 ○澤田有希子(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p> <p>1Q1-02 10:15~ ロボットの位置及び動作が歩行者動作に与える影響 ○田村雄介(東大) 浅間一(東大)</p> <p>1Q1-03 10:30~ 距離時間変換による移動ロボットの移動障害物回避動作生成 ○大木健(東北大) 永谷圭司(東北大) 吉田和哉(東北大)</p> <p>1Q1-04 10:45~ 可変領域分割による全方向移動ロボットの長時間行動探索 ○項警宇(名大) 田崎勇一(名大) 稲垣伸吉(名大) 鈴木達也(名大)</p> <p>1Q1-05 11:00~ 壁面移動ロボットの軌道追従制御 ○香月良夫(九大) 山本元司(九大) 池田毅(九大)</p> <p>1Q1-06 11:15~ パーティクルフィルタを用いた自律移動ロボットの行動予測手法 ○羽生直矢(福井大学)</p> <p>1Q1-07 11:30~ 車輪速度制御車両の路面摩擦係数を考慮した移動軌跡の解析 ○岡田徳次(新潟大) モハメドアビア(新潟大) ポテリョバーグナ(新潟大)</p>		<p>1S1</p> <p>ヒューマノイド(1/5)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>1S1-01 10:00~ 筋骨格多自由度ヒューマノイドの試行錯誤的学習による踏み出し動作の実現 ○小林巧実(東京大) 中西雄飛(東京大) 本郷一生(東京大) 白井琢磨(東京大) 水内郁夫(東京農工大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>1S1-02 10:15~ 筋骨格ヒューマノイドの筋肉マッピングに基づく自己関節覚獲得のための筋指令生成戦略 ○中西雄飛(東大) 白井琢磨(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1S1-03 10:30~ ヒューマノイドによる未知重量対象物の持ち上げ動作のための力・運動量制御法 ○野沢峻一(東大) 植田亮平(東大) 横俊明(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1S1-04 10:45~ 最大CPI集合に基づくスイッチングフィードバック制御によるヒューマノイドロボットの安定化 ○山本江(東工大) 中村仁彦(東大)</p> <p>1S1-05 11:00~ ヒューマノイドの生活支援行動タスク模倣における作用点認識と全身行動生成 ○長濱虎太郎(東京大学) 野沢峻一(東京大学) 植田亮平(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>1S1-06 11:15~ 上体ヒューマノイドプラットフォームHIROにおける認識行動システムの構成法 ○垣内洋平(東京大学) 伊沢多聞(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>1S1-07 11:30~ Development of Disturbance Force Generator for Humanoid Robots ○KryczkaPrzemyslaw(早大大学院) 西川浩介(早大大学院) 清水自由理(早大大学院) 橋本健二(早大大学院) OmarAiman Musua M.(早大大学院) 近藤秀樹(早大大学院) 服部賢太郎(早大大学院) 竹崎裕記(早大大学院) 林憲玉(神奈川大学工学部・早大ヒューマノイド研究所) 高西淳夫(早大創造理工学部) 菅敬介(トヨタ自動車株式会社パートナーロボット部) 加藤恵輔(トヨタ自動車株式会社パートナーロボット部)</p> <p>1S1-08 11:45~ 実機の制約を考慮した動作パターン生成手法 ○金広文男(産総研) スレイマンワエル(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 森澤光晴(産総研) 吉田英一(産総研)</p>

9月15日(火)PM1			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>1A2</p> <p>ハンド(モデリング)</p> <p>東森充(阪大)</p> <p>1A2-01 13:00~ 線状物体のマニピュレーションにおける 把持点決定手法 ○丸山剛史(阪大) 若松栄史(阪大) 森永英二(阪大) 荒井栄司(阪大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>1A2-02 13:15~ 可変形状モデルを用いた衣類特定部位 把持手法 ○喜多泰代(産総研) 植芝俊夫(産総研) Neo Ee Sian(産総研) 喜多伸之(産総研)</p> <p>1A2-03 13:30~ 網チェーン把持装置による物体把持 ○野口仁志(港空研) 小侯透(東工大) 高山俊男(東工大)</p> <p>1A2-04 13:45~ 薄板状物体のマニピュレーションのため の変形シミュレーション ○浅野裕也(阪大) 若松栄史(阪大) 森永英二(阪大) 荒井栄司(阪大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>1A2-05 14:00~ 未知レオロジー物体の弾/塑分離性に 基づくアクティブシェイピング ○吉本佳世(阪大) 東森充(阪大) 金子真(阪大)</p> <p>1A2-06 14:15~ ヒトの手の機能の力学的検討(3題) ○飯田真佐夫(東京大)</p> <p>1A2-07 14:30~ Contact States Detection for Dexterous Manipulation in Low- Dimensional Joint Space ○ピナヤウエキンポンタリン(東京大学) 工藤俊亮(東京大学) 池内克史(東京大学)</p> <p>1A2-08 14:45~ 作業者の手情報を取り入れた動画組立 マニュアルの評価 ○杉正夫(東大) 松村一平(TOTO) 田村雄介(東大) 太田順(東大) 新井民夫(東大)</p>	<p>1B2</p> <p>OS: バイオ操作(2/3)</p> <p>新井健生(阪大) 中島正博(名大)</p> <p>1B2-01 13:00~ 【基調講演】マイクロ光造形によるオン チップMEMS開発 ○丸尾昭二(横国大・JSTさきがけ)</p> <p>1B2-02 13:15~ Mycoplasma mobileを用いたバイオモ ータの研究(第2報)3次元マイクロロータ によるバイオモータの長時間駆動 ○黒田憲治(横国大) 平塚祐一(北陸先端大) 丸尾昭二(横国大)</p> <p>1B2-03 13:30~ 自律駆動型バイオマイクロアクチュエ ータを目指したショウジョウバエの背脈管 の評価 ○鈴木清史(農工大) 辻村秀信(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1B2-04 13:45~ 昆虫細胞シートアクチュエータを用いた 室温環境での自律拍動マイクロポン プの作製 ○清水恒志(農工大) 佐久間唯(農工大) 秋山佳丈(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 秋山義勝(東女医大) 大和雅之(東女医大) 岡野光夫(東女医大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1B2-05 14:00~ 昆虫背脈管組織を駆動源とする外骨格 構造を有したバイオアクチュエータの開 発 ○富山優太(農工大) 星野隆行(農工大) 岩淵喜久男(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1B2-06 14:15~ ビベットからの溶液噴出量の定量評価 ○松野雄多(名大) 中島正博(名大) 小嶋勝(名大) 滝口陽子(名大) 滝口金吾(名大) 野川晃佑(名大) 本間道夫(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>1B2-07 14:30~ 感熱ゲルの体積変化を利用した溶液噴 出・吸引用プローブデバイス ○竹内大(名古屋大) 中島正博(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p> <p>1B2-08 14:45~ 複数ビベットを用いた局所イオン濃度制 御によるNa+駆動型ペン毛モータの回 転速度制御 ○野川晃佑(名古屋大) 小嶋勝(名古屋大) 中島正博(名古屋大) 本間道夫(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p>	<p>1C2</p> <p>福祉・パワーアシスト(2/5)</p> <p>脇元修一(岡山大)</p> <p>1C2-01 13:00~ リーマン距離に基づく大腿義足歩行の 評価 ○和田隆広(香川大) 竹内豊計(香川大) 関本昌紘(立命館大) 芝裕貴(香川大) 有本卓(立命館大)</p> <p>1C2-02 13:15~ 歩行補助機における前腕荷重による方 向制御 ○姜銀来(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 石田健司(高知大) 安藤健(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>1C2-03 13:30~ 重心のずれを考慮した歩行訓練機の経 路追従制御 ○木村彰吾(高知工科大) 王碩玉(高知工科大) 井上喜雄(高知工科大) 石田健司(高知大) 藤江正克(早稲田大)</p> <p>1C2-04 13:45~ 歩行支援機Tread-Walk2の操作性向 上のための制御アルゴリズムの構築- モータ電流値からの蹴り力推定- ○中島康貴(早大) 大木英一(早大) 安藤健(早大) 小林洋(早大) 藤江正克(早大)</p> <p>1C2-05 14:00~ 重度な患者も使用可能な新型歩行訓練 機 ○王碩玉(高知工科大学) 石田健司(高知大学) 藤江正克(早稲田大学)</p> <p>1C2-06 14:15~ 全方向移動支援ロボットの開発 ○小田真史(前工大) 坂本理隆(JR東) 朱赤(前工大)</p>	<p>1D2</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロ ジェクト(2/8)</p> <p>松日楽信人(東芝)</p> <p>1D2-01 13:00~ 汎用機能モジュールとデバイス依存モ ジュールを合わせた2層化RTCによる再 利用性、実装容易性の向上 ○米澤浩(IDEC株式会社) 菅井祐平(IDEC株式会社) 濱田航一(IDEC株式会社) 飯田勝久(IDEC株式会社)</p> <p>1D2-02 13:15~ ロボット制御セル生産システムにおけ るチョコ停からの自動復帰手法 ○米澤浩(IDEC株式会社) 濱田航一(IDEC株式会社) 飯田勝久(IDEC株式会社)</p> <p>1D2-03 13:30~ 能動探索アルゴリズムによる組立作業 汎用汎用ハンドのロバスト把持戦略の最 適化 ○土橋宏規(京大) 野田哲男(三菱電機) 横小路泰義(京大) 長野陽(三菱電機) 永谷達也(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機) 田中健一(三菱電機)</p> <p>1D2-04 13:45~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開 発-知的冷蔵庫と環境情報管理サー バを用いたロボットへの物品情報提供シ ステムの構築- ○重松康祐(九大) 村上剛司(九大) 野原康伸(九大) 長谷川勉(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1D2-05 14:00~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開 発-観測不能領域を考慮した施設内人 物追跡システム- ○八田啓希(九大) 野原康伸(九大) 長谷川勉(九大) 倉爪亮(九大)</p> <p>1D2-06 14:15~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開 発-作業対象物認識に関する知能モ ジュール群の開発(第2報)- ○河井良浩(産総研) 丸山健一(産総研) 川端聡(産総研)</p> <p>1D2-07 14:30~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開 発-作業計画に関する知能モジュール 群の開発(第2報)- ○大橋健(九工大) 小田謙太郎(九工大) 嶋田和孝(九工大) 櫻田修一(九工大) 江島俊朗(九工大)</p> <p>1D2-08 14:45~ 施設内生活支援ロボット知能の研究開 発-作業知能モジュール群の有効性検 証- ○包原孝英((株)安川電機) 中村高幸((株)安川電機) 亀井泉寿((株)安川電機) 足立勝((株)安川電機) 横山和彦((株)安川電機)</p>

9月15日(火)PM1			
第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>1E2</p> <p>OS: カー・ロボティクス(1/2)</p> <p>永井正夫(農工大)</p> <p>1E2-01 13:30~ レーザーレンジファインダを用いた極座標表現による移動ロボットの経路生成 ○中島佑輔(東大) 高野渉(東大) 中村仁彦(東大) 松下晃洋(日産自動車)</p> <p>1E2-02 13:45~ 横風外乱に対するドライバ操舵行動のモデリング 藏田祥典(香川大) ○和田隆広(香川大) 土居俊一(香川大)</p> <p>1E2-03 14:00~ Driver Behavior Modeling and Parameter Identification during Car-Following Situation on Urban Road ○Khaissongkram Wathanyoo(農工大) ラクシンチャランサク ポンサトーン(農工大) 永井正夫(農工大) 下坂正倫(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>1E2-04 14:15~ 個別適合型運転支援のためのベイズ的協調回帰 ○下坂正倫(東大) ラクシンチャランサクボンサトーン(農工大) 永井正夫(農工大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>1E2-05 14:30~ 自動車用マルチレイヤレーザーレダによる歩行者検出・追跡 ○佐藤誠一(同志社大院) 瀧田学(同志社大院) 橋本雅文(同志社大) 高木聖和((株)デンソー) 小川高志((株)デンソー)</p> <p>1E2-06 14:45~ Road Scene Segmentation and Recognition Using Hierarchical Bag of Textons Method ○姜有宣(豊田中研) 山口 晃一郎(豊田中研) 内藤貴志(豊田中研) 二宮芳樹(豊田中研)</p>	<p>1F2</p> <p>群知能ロボット(2/2)</p> <p>星野智史(東工大)</p> <p>1F2-01 13:00~ マルチエージェントによる非正常性を持つ対象のリスクマネジメントシステム ○加藤大智(名古屋大) 関山浩介(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p> <p>1F2-02 13:15~ 混雑緩和のためのアメニティ設計と移動ロボットへの応用 ○本間良幸(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1F2-03 13:30~ 次世代マルチロボット制御システム「交通ロボティクス」の提案 ○橋本直樹(千葉工大) 中嶋秀朗(千葉工大)</p> <p>1F2-04 13:45~ 「時と場合」に応じた異種ロボット協調システムの設計と試作 ○加茂洋平(奈良先端科学技術大学院大学) 木戸出正継(奈良先端科学技術大学院大学)</p>	<p>1G2</p> <p>レスキューロボット</p> <p>大野和則(東北大)</p> <p>1G2-01 13:00~ 競技会への参加を目的としたレスキューロボットの開発—クローラの走行性に関する検討— ○松本篤(明星大) 古屋信昭(明星大) 中込慎一(明星大) 山崎芳昭(明星大)</p> <p>1G2-02 13:15~ クローラロボットの遠隔操縦支援のための3次元地形計測に基づく不整地踏破姿勢の推定と評価 ○鈴木志穂子(東北大) 大野和則(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>1G2-03 13:30~ 場の最適化による避難誘導のための人員配置 ○安藤輝尚(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1G2-04 13:45~ 搭乗型レスキューロボットにおける統合環境没入型コックピットの構想 ○橋本智己(埼玉工大)</p> <p>1G2-05 14:00~ NBC災害時における要救助者収容を目的としたレスキューロボットの開発と実証実験 ○都築一郎(サクサ(株)) 石井毅彦(サクサ(株)) 杉本英輝(サクサ(株)) 島田悟(サクサ(株)) 井口貴詳(サクサ(株)) 宮崎真司(サクサ(株)) 島崎俊雄((株)菊池製作所) 斎藤弘己((株)菊池製作所) 大塚博((株)菊池製作所) 大須賀公一(大阪大学) 藤本英雄(名古屋工業大学) 武居直行(首都大学東京) 城田剛(東京消防庁) 佐藤睦(東京消防庁)</p> <p>1G2-06 14:15~ 狭隙空間探査のための小型左右完全同期ステレオカメラシステムの開発 ○桑野真史(筑波大) 坪内孝司(筑波大)</p>	<p>1H2</p> <p>医療ロボット(1/2)</p> <p>荒田純平(名工大)</p> <p>1H2-01 13:00~ 超音波内視鏡画像の重畳による疑似3次元可視化システムの開発 ○垂水信二(九州大) 岩下友美(九州大) 倉爪亮(九州大) 橋爪誠(九州大)</p> <p>1H2-02 13:15~ 逆ねじ機構を用いた内視鏡ロボットに関する研究 —径可変機構の開発および腸湾曲部走行への適応— ○木下純一(早稲田大学) 鹿内真樹(早稲田大学) 村井夏樹(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) 伊藤加寿子(早稲田大学) 田上和夫(九州大学) 家入里志(九州大学) 小西晃造(九州大学) 橋爪誠(九州大学) 高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>1H2-03 13:30~ 頸部血流計測ロボットシステムWTA-2の開発—小型ベースおよび腹部計測へ適用可能な新アームの設計・製作— ○大田田克哉(早稲田大) 徳永泰明(早稲田大) 中橋龍(早稲田大) 皆川栄一(アロカ株式会社) 菅原基晃(姫路獨協大) 仁木清美(東京都市大) 斎藤明子(東京女子医大) 高西淳夫(早稲田大)</p> <p>1H2-04 13:45~ 気管挿管訓練システムWKA-3の開発—症例再現機能と手技計測機能を有するハードウェアの設計・制作— ○佐藤圭(早大) 下村彰宏(早大) ノヨハン(早大) 瀬川正尚(早大) 石井裕之(早大) ソリスホルヘ(早大) 高西淳夫(早大) 畠和幸(京都科学)</p> <p>1H2-05 14:00~ 気管挿管訓練システムWKA-3の開発—患者の状態が再現できるシナリオ再現アルゴリズムの開発— ○ノヨハン(早大) 下村彰宏(早大) 佐藤圭(早大) 瀬川正尚(早大) 石井裕之(早大) ホルヘソリス(早大) 高西淳夫(早大) 畠和幸((株)京都科学)</p> <p>1H2-06 14:15~ 気管挿管訓練システムのカセンサの開発—手技評価用センサと力制御用センサの開発— ○ノヨハン(早大) 下村彰宏(早大) 佐藤圭(早大) 瀬川正尚(早大) 石井裕之(早大) ホルヘソリス(早大) 高西淳夫(早大) 畠和幸((株)京都科学)</p>

9月15日(火)PM1

第I室 (教育304)	第J室 (教育305)	第K室 (教育307)	第L室 (教育308)
<p>1I2</p> <p>OS: ロボット聴覚(1/2)</p> <p>中臺一博(HRI-JP)</p> <p>1I2-01 13:00~ 【基調講演】声道物理モデルの母音列繰り返し模倣による音素獲得シミュレーション ○尾形哲也(京大) 神田尚(京大) 高橋徹(京大) 駒谷和範(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>1I2-02 13:50~ 頭部伝達関数を用いたGSSによる3話者同時発話認識~HARK 1.0.0の新機能~ ○高橋徹(京都大学) 中臺一博(HRI-JP) 駒谷和範(京都大学) 尾形哲也(京都大学) 奥乃博(京都大学)</p> <p>1I2-03 14:10~ 会話中の交替潜時に着目した会話ロボットの精神リズム同調モデル ○林貴宣(名工大) 加藤昇平(名工大) 伊藤英則(名工大)</p> <p>1I2-04 14:30~ Voice-Awareness Control Consistent with Robot's Body Movements ○大塚琢馬(京大) 中臺一博((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 高橋徹(京大) 駒谷和範(京大) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p>	<p>1J2</p> <p>ネットワークロボット 名取賢二(青山学院大)</p> <p>1J2-01 13:00~ 車両型ロボットを遠隔操作するためのマスタスレーブシステム ○有山大祐(東洋大) 山川聡子(東洋大)</p> <p>1J2-02 13:15~ ネットワーク分散モジュールを利用した自律ロボットのための有限状態機械の設計 ○三瓶元寛(明治大) 黒田洋司(明治大)</p> <p>1J2-03 13:30~ 波変数の積分誤差補償による時変通信遅れ下でのバイラテラル制御 横小路泰義(京大) ○菅野貴皓(京大)</p> <p>1J2-04 13:45~ 電波強度計測センサを用いた位置推定 ○阿部遊士(阪大) 大原賢一(阪大) 田窪朋仁(阪大) 前泰志(阪大) 谷川民生(産総研) 新井健生(阪大)</p>	<p>1K2</p> <p>OS: ロボットにおける生体運動制御(1/2) 藤川智彦(大阪電通大)</p> <p>1K2-01 13:00~ 二関節筋装備ジャンプロボットの跳躍に関する検証 ○畠直輝(沖電気) 門田健志(沖電気) 岩月敬(沖電気)</p> <p>1K2-02 13:15~ ロボットマニピュレータにおける二関節筋座特徴を取り入れた二自由度制御系の設計 ○呉世訓(東京大学) 吉田憲吾(東京大学) 堀洋一(東京大学)</p> <p>1K2-03 13:30~ 生体の筋配列を有する多関節マニピュレータの先端出力分布特性 ○杉本貴大(東京大学) 福正博之(東京大学) 古閑隆章(東京大学)</p> <p>1K2-04 13:45~ 生物型筋骨格構造をもつ一脚ロボットの跳躍運動 ○細田耕(大阪大) 坂口雄紀(大阪大)</p> <p>1K2-05 14:00~ マルチモータによる粘弾性二関節駆動ロボットアームの研究 ○萩原直樹(東電大) 齋藤之男(東電大) 羽根吉寿正(東電大) 梅村敦史(東電大)</p>	<p>1L2</p> <p>学習・認識(2/2) 小林祐一(農工大)</p> <p>1L2-01 13:00~ 複合制御に基づく環境に応じた効率動作の創発 ○下田真吾(理研) 木村英紀(理研)</p> <p>1L2-02 13:15~ 複雑ネットワークにおける強化学習と獲得行動の耐攻撃性 ○右田正夫(滋賀大) 伊藤友洋(滋賀大) 田尻俊宗(滋賀大)</p> <p>1L2-03 13:30~ プリミティブな知能の構成法 ○市川安孝(東大)</p> <p>1L2-04 13:45~ 運動と言語を融合する記号モデルの逐次学習 ○高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>1L2-05 14:00~ 多値AdaBoostを用いた教示からの制御ルールの獲得 ○井谷久博(名市工研) 古橋武(名大)</p> <p>1L2-06 14:15~ 運動記号と自然言語に基づく帰結推論 ○川辺直人(京大) 高野涉(京大) 中村仁彦(京大)</p> <p>1L2-07 14:30~ 言語獲得ロボットにおける応答戦略最適化のための確信度のベイズ学習 ○杉浦孔明(情報通信研究機構) 岩橋直人(情報通信研究機構) 柏岡秀紀(情報通信研究機構) 中村哲(情報通信研究機構)</p>

第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
<p>1M2</p> <p>生物模倣ロボット(2/3)</p> <p>石渡信吾(横国大)</p> <p>1M2-01 13:00~ ヘビ型ロボットのLoop-Gait推進とその 操舵制御の研究 ○大橋太朗(東工大) 山田浩也(東工大) 広瀬茂男(東工大)</p> <p>1M2-02 13:15~ ヘビ型ロボットの車輪接触方向を考慮し た円柱表面をうねり推進するための連 続曲線の導出 ○野波博敏(岡山大) 亀川哲志(岡山大) 五福明夫(岡山大)</p> <p>1M2-03 13:30~ ヘビ型ロボットの跳躍におけるベース部 の形状評価 ○星野恵一(電通大) 田中基康(キヤノン株式会社) 松野文俊(京大)</p> <p>1M2-04 13:45~ 制御系・機構系・環境間の齟齬を活用し たヘビ型ロボットの自律分散制御 ○佐藤貴英(東北大) 渡邊航(東北大) 石黒章夫(東北大/JST CREST)</p> <p>1M2-05 14:00~ 弾性体の緩和過程モデルによる超冗長 マニピュレータの形状制御 ○大森悠太(東理大) 木村真一(東理大)</p>	<p>1N2</p> <p>OS: ジュニアセッション(2)(高専ロボッ トセッション) 曹梅芬(産技高専) 浅野洋介(木更津高専)</p> <p>1N2-01 13:00~ 東京高専におけるロボコン競技用ロボッ ト縦高無尽の開発 ○藤本裕史(東京高専) 湯田豊史(東京高専) 市川和樹(東京高専) 高木寛之(東京高専) 小坂敏文(東京高専) 松林勝志(東京高専) 多羅尾進(東京高専)</p> <p>1N2-02 13:15~ 東京高専におけるロボコン競技用ロボッ ト雷門兄弟の開発 ○高木寛之(東京高専) 藤本裕史(東京高専) 湯田豊史(東京高専) 市川和樹(東京高専) 小坂敏文(東京高専) 松林勝志(東京高専) 多羅尾進(東京高専)</p> <p>1N2-03 13:30~ 二輪操舵型騎馬戦ロボットの開発 ○薦岡拓也(木更津高専) 岡田和晃(木更津高専) 浅野洋介(木更津高専) 茂木兼一(電通大) 廣渡貴大(筑波大)</p> <p>1N2-04 13:45~ ロボコン2008における歩行ロボットの開 発 ○川田友哉(小山高専) 田中昭雄(小山高専)</p> <p>1N2-05 14:00~ 二足歩行ロボットの動力学シミュレ ーション ○久保知洋(小山高専) 田中昭雄(小山高専)</p> <p>1N2-06 14:15~ RoboCup小型リーグ用AIシステムに関 する研究 ○堀井隆斗(豊田高専) 佐藤竜平(豊田高専) 渡辺正人(豊田高専) 杉浦藤虎(豊田高専)</p> <p>1N2-07 14:30~ ロボカップ・ジュニアレスキューチャレ ンジの概要とロボットの開発 ○中川雅貴(都立産技高専) 富永一利(都立産技高専)</p> <p>1N2-08 14:45~ 視覚系を搭載した自律移動ロボットの 開発 ○池田恭平(都立産技高専) 曹梅芬(都立産技高専)</p> <p>1N2-09 15:00~ 沖縄高専におけるNHK高専ロボコン優 勝への道 ○白久レイエス樹(沖縄高専) ロボット製作委員会(沖縄高専)</p>	<p>第O室(経済102)</p>	<p>1P2</p> <p>多脚歩行(1/2)</p> <p>稲垣伸吉(名大)</p> <p>1P2-01 13:00~ 仮想インピーダンス壁を用いた腕脚統 合型ロボットの障害物回避 ○塚本健司(阪大) 田窪朋仁(阪大) 大原賢一(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>1P2-02 13:15~ 6脚作業移動ロボットによる物体押し動 作の解析 ○大江寛次郎(山形大) 李秀雄(山形大) 井上健司(山形大)</p> <p>1P2-03 13:30~ 腹ばい歩容と鱗が4脚ロボットの移動性 能に及ぼす影響~生物が進化の過程 で獲得した機能をふりかえりながら新た な発見をめざす~ ○森田由香里(桐蔭横浜大) 森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>1P2-04 13:45~ ZMPを規範とする能動車輪付4脚ロボッ トの歩行軌道計画 ○岸部慎也(横国大) 藤本康孝(横国大)</p> <p>1P2-05 14:00~ 脚型ロボットの脚回転による車高一定 歩行 岡田徳次(新潟大) ○吉田友也(新潟大)</p> <p>1P2-06 14:15~ クローラ可変型4足歩行ロボットTITAN Xの開発 ○程島竜一(消防研) 福村泰明(東工大) 天野久徳(消防研) 広瀬茂男(東工大)</p>

9月15日(火)PM1		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>1Q2</p> <p>移動ロボット(制御)(2/4)</p> <p>村上俊之(慶大)</p> <p>1Q2-01 13:00~</p> <p>つくばチャレンジにおける自律移動ロボットの開発—磁気方位センサの補正方法の検討—</p> <p>○山崎芳昭(明星大)</p> <p>岸啓太(明星大)</p> <p>松本篤(明星大)</p> <p>本田光一(明星大)</p> <p>飯島純一(明星大)</p> <p>1Q2-02 13:15~</p> <p>測域センサを用いた交差点自律走行の手法 ~屋外長距離自律走行に関する技術研究~</p> <p>○山口智也(筑波大)</p> <p>油田信一(筑波大)</p> <p>1Q2-03 13:30~</p> <p>指向性カメラによる透視変換を用いた自己位置同定</p> <p>○奥田裕介(金沢工大)</p> <p>出村公成(金沢工大)</p> <p>1Q2-04 13:45~</p> <p>再利用性を考慮した移動ロボット用ソフトウェアモジュールの開発 -大域的自己位置推定機能の実現-</p> <p>○山田大地(富士ソフト株式会社)</p> <p>石田卓也(富士ソフト株式会社)</p> <p>岡村公望(富士ソフト株式会社)</p> <p>大矢晃久(筑波大学)</p> <p>油田信一(筑波大学)</p> <p>1Q2-05 14:00~</p> <p>並列走行するマイクモビリティのステアリング制御</p> <p>○堀内英一(産総研)</p> <p>松本治(産総研)</p> <p>竹園年延(産総研)</p> <p>小谷内範穂(産総研)</p> <p>小森谷清(都立産技研)</p> <p>橋本隆志(日産自動車)</p> <p>安藤敏之(日産自動車)</p> <p>巖桂二郎(日産自動車)</p> <p>1Q2-06 14:15~</p> <p>マルチ移動ロボットのセンサ故障診断</p> <p>○橋本雅文(同志社大)</p> <p>石井崇裕(同志社大)</p> <p>高橋和彦(同志社大)</p> <p>1Q2-07 14:30~</p> <p>2台の移動ロボットによるレーザーベース移動物体追跡</p> <p>○横山巧(同志社大院)</p> <p>西村博史(同志社大院)</p> <p>橋本雅文(同志社大)</p> <p>高橋和彦(同志社大)</p> <p>1Q2-08 14:45~</p> <p>ホロミック全方向移動台車を用いた普及型自動車シミュレータの開発</p> <p>○山口龍介(東工大)</p> <p>王猛(東工大)</p> <p>松平昌之((株)白山工業)</p> <p>平山義治((株)白山工業)</p> <p>吉田稔((株)白山工業)</p> <p>広瀬茂男(東工大)</p>	<p>1R2</p> <p>画像環境認識</p> <p>中村明生(東京電機大)</p> <p>1R2-01 13:00~</p> <p>3次元特徴点地図による人の視覚に依じた物体透視画像生成</p> <p>○杉本暁彦(東大)</p> <p>原田達也(東大)</p> <p>國吉康夫(東大)</p> <p>1R2-02 13:15~</p> <p>テクスチャと三次元形状の特性を考慮した地図構築法</p> <p>○鈴木正隆(明治大)</p> <p>斉藤哲平(明治大)</p> <p>田村侑也(明治大)</p> <p>黒田洋司(明治大)</p> <p>1R2-03 13:30~</p> <p>睡眠覚醒機能を備えるロボットビジョンと周辺環境情報の収集</p> <p>○三河正彦(筑波大)</p> <p>吉川雅博(筑波大)</p> <p>辻村健(NTTアクセスサービスシステム研究所)</p> <p>田中和世(筑波大)</p> <p>1R2-04 13:45~</p> <p>床面の自然特徴点追跡によるビジュアル・オドメトリ</p> <p>○横塚将志(宇都宮大)</p> <p>尾崎功一(宇都宮大)</p> <p>1R2-05 14:00~</p> <p>パーソナルロボットの自動充電機能におけるランドマーク検出</p> <p>○直原考志(NEC)</p> <p>船田純一(NEC)</p> <p>1R2-06 14:15~</p> <p>学習により照明環境を判別する色認識システムの性能評価と検討</p> <p>○武村泰範(九工大)</p> <p>石井和男(九工大)</p> <p>1R2-07 14:30~</p> <p>MR3法による主成分分析における固有値計算の高速化</p> <p>○吉澤宗明(横国大)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>1R2-08 14:45~</p> <p>路面状況の変化に影響を受けないビューベースな自己位置推定の提案</p> <p>○内本友洋(未来大)</p> <p>鈴木昭二(未来大)</p> <p>松原仁(未来大)</p>	<p>1S2</p> <p>ヒューマノイド(2/5)</p> <p>吉海智晃(東大)</p> <p>1S2-01 13:00~</p> <p>重量変化を伴う1脚ロボットのつま先立ちによる屈伸動作安定化制御</p> <p>○山田佑樹(東海大)</p> <p>平田弘志(東海大)</p> <p>大内茂人(東海大)</p> <p>1S2-02 13:15~</p> <p>FFTを用いたオンライン歩行パターン生成法による歩行の実現</p> <p>○近藤秀樹(早大)</p> <p>清水自由理(早大)</p> <p>橋本健二(早大)</p> <p>服部賢太郎(早大)</p> <p>竹崎裕記(早大)</p> <p>西川浩介(早大)</p> <p>濱雄一郎(早大)</p> <p>吉村勇希(早大)</p> <p>林憲玉(神奈川大)</p> <p>高西淳夫(早大)</p> <p>1S2-03 13:30~</p> <p>指示情報からの連想に基づくヒューマノイドロボットの運動生成</p> <p>○本村聡奈(名工大)</p> <p>加藤昇平(名工大)</p> <p>伊藤英則(名工大)</p> <p>1S2-04 13:45~</p> <p>ヒューマノイドの両足滑り方向転換における回転角度制御</p> <p>○宇多由美(立命館大)</p> <p>伊藤利達(立命館大)</p> <p>小枝正直(大阪電通大)</p> <p>吉川恒夫(立命館大)</p> <p>1S2-05 14:00~</p> <p>ヒューマノイドロボットのドア通過動作に対する軌道生成法</p> <p>○有隅仁(産総研)</p> <p>ディジオイアジュージ(産総研)</p> <p>横井一仁(産総研)</p> <p>1S2-06 14:15~</p> <p>姿勢角情報を直接用いて軌道生成を行うオンライン歩行制御システム</p> <p>○西脇光一(産総研)</p> <p>加賀美聡(産総研)</p> <p>1S2-07 14:30~</p> <p>等身大ヒューマノイドのスライド動作による物体移動戦略を特徴とする全身動作と視点位置の計画法</p> <p>○植田亮平(東大)</p> <p>野沢峻一(東大)</p> <p>岡田慧(東大)</p> <p>稲葉雅幸(東大)</p>

9月15日(火)PM2			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>1A3</p> <p>ハンド(センシング)</p> <p>岩田浩康(早大高等研)</p> <p>1A3-01 15:30~ 全面触覚ロボットハンドによるポケット探りタスクの実現 ○鷲坂隆志(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>1A3-02 15:45~ 指先にネット状近接センサを装着したロボットハンドの研究 ○長谷川浩章(電通大) 多田隼建二郎(電通大) 明愛国(電通大) 石川正俊(東京大) 下条誠(電通大)</p> <p>1A3-03 16:00~ 多関節フィンガーを利用した未知対象物の表面推定 ○前田弘文(IRS) 五百井清(近畿大)</p> <p>1A3-04 16:15~ グラスハープの音響特性を利用したはじき動作による水量推定 ○栗田雄一(奈良先端大) 祖父江厚志(奈良先端大) 池田篤俊(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1A3-05 16:30~ Two-Dimensional Model of Sliding Motion of a Soft Fingertip Focusing on Stick-to-Slip Transition ○HOANH VAN(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>1A3-06 16:45~ 3本指ロボットハンドのための画像を用いた工具形状判別と把持位置決定手法 ○襟立真奈(奈良先端大) 小枝正直(大阪電通大) 杉山正治(立命館大) 吉川恒夫(立命館大)</p> <p>1A3-07 17:00~ ロボットハンドによって操作される物体の視触覚情報に基づく位置姿勢計測 ○亀崎康之(九大) 小川原光一(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1A3-08 17:15~ 空気圧アクチュエータの受動性を利用したロボットハンドの姿勢推定 ○田熊隆史(大工大) 杉原和樹(大工大) 森田陽樹(大工大) 増田達也(大工大)</p>	<p>1B3</p> <p>OS: バイオ操作(3/3)</p> <p>井上健司(山形大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1B3-01 15:30~ 微小水流を用いたバイオ操作システムの流体解析と検証実験 ○垂力坤亜夏爾(農工大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>1B3-02 15:45~ マイクロ旋回流を用いた3次元肝スフェロイド形成デバイスの開発 ○太田裕貴(慶大) 山本遼祐(慶大) 出口宏治(慶大) 三木則尚(慶大)</p> <p>1B3-03 16:00~ 大規模・高効率細胞膜穿孔法による細胞改変ロボットシステム ○齋藤敬(東大) 寺根祥太郎(東大) 松橋隆太郎(東大) 一木隆範(東大)</p> <p>1B3-04 16:15~ 生物時計の脂質膜中への機能的再構成 ○小嶋勝(名古屋大) 大野真佐恵(名古屋大) 中島正博(名古屋大) 本間道夫(名古屋大) 滝口金吾(名古屋大) 近藤孝男(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p> <p>1B3-05 16:30~ 環境制御型電顕内ナノマニピュレーションシステムによる生体試料の局所計測・操作 ○中島正博(名大) アハドモハメド・リズワン(名大) 小嶋勝(名大) 小嶋誠司(名大) 本間道夫(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>1B3-06 16:45~ Human Blood Pressure Simulation for Stress Analysis in Model of Vasculature using Photoelastic Effect ○テルセロカルロス(名大) 池田誠一(名大) 松島幹(名大) 福田敏男(名大) ティヘリノエリク(UCF) 根来 真(藤田保健衛生大学) 高橋郁夫(安城更生病院)</p> <p>1B3-07 17:00~ 生体神経を用いたロボットのフレームワーク ○工藤卓(関学大) 徳田農(関学大) 清原藍(関学大・阪大) 林勲(関西大)</p> <p>1B3-08 17:15~ 回転2本指マイクロハンドを用いた微小物体の回転操作実験 ○松崎由紀(山形大) 李秀雄(山形大) 井上健司(山形大)</p>	<p>1C3</p> <p>福祉・パワーアシスト(3/5)</p> <p>駒田諭(三重大)</p> <p>1C3-01 15:30~ パラレルリンク機構を用いた片麻痺指機能回復訓練装置の研究 余永(鹿児島大) ○岩下説志(鹿児島大) 川平和美(鹿児島大) 林良太(鹿児島大)</p> <p>1C3-02 15:45~ 装着型上肢運動支援ロボット(視線動向による意図推定機能)のロボットへの実装 榊泰輔(九産大) 村上博章(九産大) ○熊丸烈(九産大)</p> <p>1C3-03 16:00~ 姿勢と外力の影響を考慮したピンポイント筋力制御 ○平澤功太郎(奈良先端大) 丁明(奈良先端大) 栗田雄一(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1C3-04 16:15~ アシスト装置の自由度を考慮したピンポイント筋力制御 ○丁明(奈良先端大) 栗田雄一(奈良先端大) 上田淳(ジョージア工科大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1C3-05 16:30~ 運動補助のための高弾性生地配置決定問題へのアプローチ ○岡崎達朗(東京大) 北佳保里(東京大) 横井浩史(電通大)</p> <p>1C3-06 16:45~ 習熟度を考慮した自己組織的動作識別法の構築 ○北佳保里(東大) 加藤龍(東大) 横井浩史(電通大)</p>	<p>1D3</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(3/8)</p> <p>横井一仁(産総研)</p> <p>1D3-01 15:30~ ロボストに作業を実行するための作業知能モジュール群の開発:システム統合化へ向けて ○松日楽信人(東芝) 浅間一(東大) 山口亨(首都大学東京) 近野敦(東北大)</p> <p>1D3-02 15:45~ 片付け作業のためのマルチモーダルインタラクション ○福里友介(首都大学東京) 岩澤正也(首都大学東京) 山口亨(首都大学東京) 下川原英理(首都大学東京)</p> <p>1D3-03 16:00~ 人とのインタラクションに基づく食器片付けのためのロボットアーム制御 ○増田寛之(首都大)</p> <p>1D3-04 16:15~ ロボットハンドリングのための触覚による物体姿勢検出アルゴリズム ○菅原淳(株・東芝)</p> <p>1D3-05 16:30~ 位置管理モジュール及び環境サーバ実装のためのシステム設計 ○河東勇(東京大学) 田村雄介(東京大学) 森下壮一郎(東京大学) 浅間一(東京大学) 岡本浩幸(ライテックス) 野田五十樹(産業技術総合研究所) 羽田靖史(情報通信研究機構)</p> <p>1D3-06 16:45~ 移動型サービスロボット向けの安全度評価モジュールの基本構成 ○村上弘記(東大) 田村雄介(東大) 浅間一(東大)</p>

第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>1E3</p> <p>OS: カー・ロボティクス(2/2)</p> <p>下坂正倫(東大)</p> <p>1E3-01 15:30~ 自動運転自動車の開発~絶対座標障害物マップによる死角の低減~ ○菅沼直樹(金沢大)</p> <p>1E3-02 15:45~ 運転行動の状態遷移モデルを考慮した異常運転検出アルゴリズムの開発 ○西郷慎太郎(東京農工大学) 中岡真澄(東京農工大学) ラクシンチャラーンサクボンサートン(東京農工大学) 永井正夫(東京農工大学)</p> <p>1E3-03 16:00~ 自動駐車のための離散的な動作データに基づく連続した動作の実現 ○大川一也(千葉大) 藻垣彰人(千葉大)</p> <p>1E3-04 16:15~ 交差点内における超小型電気自動車の自動一時停止・発進システムの開発 ○吉澤孝紀(農工大) ラクシンチャラーンサクボンサートン(農工大) 永井正夫(農工大)</p>	<p>1F3</p> <p>自己位置推定 三河正彦(筑波大)</p> <p>1F3-01 15:30~ 測域センサ搭載型ロボットのための汎用三次元環境地図の利用 ○竹村憲太郎(奈良先端大) 荒木天外(奈良先端大) 怡土順一(産総研) 松本吉央(産総研) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1F3-02 15:45~ マップマッチングを用いたPHS位置探索の高精度化 ○横井直明(東京大) 川原靖弘(東京大) 保坂寛(東京大) 酒田健治((株)ユーピーアール)</p> <p>1F3-03 16:00~ スキャン点群の接続方向に基づく尤度分布決定モデルを用いた確率的スキャンマッチングによる自己位置推定 ○原祥亮(日立機械研) 坪内孝司(筑波大) 油田信一(筑波大)</p> <p>1F3-04 16:15~ Reduction of Positioning-Error Induced by Cycle-Slip in Indoor GPS with Multiple Pseudolite's Transceivers and Receivers ○丹羽治彦(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所) 小鷹研理(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所) 坂本義弘(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所) 海老沼拓史(海洋大学) 菅野重樹(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所)</p> <p>1F3-05 16:30~ 床パターンを利用した自己位置同定手法に関する検討(その1) ○深瀬勇太郎(清水建設) 竹本喜昭(清水建設) 村澤一樹(東理大) 木村真一(東理大)</p> <p>1F3-06 16:45~ 床パターンを利用した自己位置同定手法に関する検討(その2) ○村澤一樹(東理大) 深瀬勇太郎(清水建設) 竹本喜昭(清水建設) 木村真一(東理大)</p>	<p>1G3</p> <p>極限環境ロボット 久保田孝(JAXA)</p> <p>1G3-01 15:30~ 宇宙ステーション外壁移動ロボットの伸展フレキシブルアームの動力学解析と制御法の研究 ○平野大地(東北大)</p> <p>1G3-02 15:45~ 遅れ時間補償を導入したハイブリッドモーションシミュレータによる把持作業模擬実験 ○大崎康平(東北大) 梁宰誠(東北大) 近野敦(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>1G3-03 16:00~ 接触安全を実現する結合機構の研究 ○小澤圭広(東理大) 木村真一(東理大)</p> <p>1G3-04 16:15~ アクティブサスペンションを有する探索ロボットの走破性能に関する初期検討 ○内木孝将(東大) 杉浦学(総研大) 久保田孝(ISAS/JAXA)</p> <p>1G3-05 16:30~ 姿勢調整機構を持つ双腕水中ロボット 坂上憲光(東海大) ○柴田瑞穂(立命館大) 川村貞夫(立命館大) 井上俊文(大日本スクリーン製造(株)) 大西浩之(大日本スクリーン製造(株)) 村上繁男(大日本スクリーン製造(株))</p> <p>1G3-06 16:45~ 原子炉内検査水中ビークルの安定制御機能 ○小林亮介(日立) 岡田聡(日立)</p> <p>1G3-07 17:00~ 圧電繊維複合材料を用いた水中ロボットの開発 ○新竹純(電通大) 明愛国(電通大) 下条誠(電通大)</p>	<p>1H3</p> <p>医療ロボット(2/2) 小林英津子(東大)</p> <p>1H3-01 15:30~ 歯科患者ロボット ○石黒貴士(工学院大) 高信英明(工学院大) 鈴木健司(工学院大) 三浦宏文(工学院大) 高橋文彦(工学院大) 間所睦(昭和大) 丹澤豪(昭和大) 宮崎芳和(昭和大) 横宏太郎(昭和大) 沖野晃久(オキノ工業株式会社) 高西洋夫(早稲田大)</p> <p>1H3-02 15:45~ 骨折修復支援ロボットの拘束動作の評価 ○鄭亨賢(東京大) 廖洪恩(東京大) 小林英津子(東京大) 光石衛(東京大) 中島義和(東京大) 菅野伸彦(大阪大) 別所雅彦(東京大) 大橋暁(東京大) 大西五三男(東京大) 佐久間一郎(東京大)</p> <p>1H3-03 16:00~ 腹腔内組立式3指9自由度ハンド ○大嶋律也(東工大) 高山俊男(東工大) 小俣透(東工大) 高嶋一幸(東京医科歯科大) 高瀬浩造(東京医科歯科大) 田中直文(東京医科歯科大)</p> <p>1H3-04 16:15~ ばね-リンク機構を用いた外殻型2自由度屈曲マニピュレータの位置精度向上のための機構学モデル構築に関する研究 ○荒田純平(名工大) 齊藤善崇(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>1H3-05 16:30~ 低侵襲脳外科手術における空間確保 ○川満美佳(工学院大学) 高信英明(工学院大学) 鈴木健司(工学院大学) 三浦宏文(工学院大学) 勝山真樹子(工学院大学) 松村秀太(工学院大学) 岡本淳(早稲田大学) 藤江正克(早稲田大学) 伊関洋(東京女子医科大学)</p> <p>1H3-06 16:45~ 遠隔医療診断ロボットシステムの構築—/パッシブセーフティを考慮した診断ロボットシステムの検討— ○飯塚啓(静岡大) 竹内大悟(静岡大) 福島大将(静岡大) 橋本健太郎(静岡大) 吉田達雄(静岡大) 伊藤友孝(静岡大)</p> <p>1H3-07 17:00~ 手指遠隔リハビリテーションによる関節拘縮の提示 ○浅野耕一(岐大) 毛利哲也(岐大) 川崎晴久(岐大) 青木隆明(岐大) 西本裕(岐大) 上木諭(岐大)</p>

第I室 (教育304)	第J室 (教育305)	第K室 (教育307)	第L室 (教育308)
<p>1I3</p> <p>OS: ロボット聴覚(2/2)</p> <p>高橋徹(京大)</p> <p>1I3-01 15:30~ テルミン演奏ロボットのための音高依存性を考慮した音量モデル ○水本武志(京大) 辻野広司(HRI) 高橋徹(京大) 駒谷和範(京大) 尾形哲也(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>1I3-02 15:50~ ロボット音声対話におけるバーズイン発話の指示対象同定 ○松山匡子(京都大) 駒谷和範(京都大) 武田龍(京都大) 高橋徹(京都大) 尾形哲也(京都大) 奥乃博(京都大)</p> <p>1I3-03 16:10~ 大規模マイクロホンアレーを用いた発話方向の実時間推定 ○菊池慶子(東京電機大学院) 中島弘史((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 中臺一博((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 長谷川雄二((株)ホンダ・リサーチ・インスティテュート・ジャパン) 金田豊(東京電機大学院)</p> <p>1I3-04 16:30~ ロボット聴覚のための2階層視聴覚統合を用いた音声認識システムの検討 ○吉田尚水(東工大) 中臺一博(東工大, HRI-JP) 奥乃博(京大)</p> <p>1I3-05 16:50~ 同時撮動最適化法による聴覚ロボットの動作生成 ○福島圭一郎(熊本大) 木下弘之(熊本大) 公文誠(熊本大) 國松貞明(熊本大) 石飛光章(熊本大)</p>	<p>1J3</p> <p>OS: インターネットとロボットサービス</p> <p>成田雅彦(産技大) 神田真司(富士通研)</p> <p>1J3-01 15:30~ ロボットサービス開発を実現/支援するRSI(Robot Service Initiative)の取り組み ○成田雅彦(産技大)</p> <p>1J3-02 15:45~ RSNPライブラリとサービスの実装方法 ○村川賀彦(富士通研) 植木美和(富士通研) 岡林桂樹(富士通研)</p> <p>1J3-03 16:00~ RSNPのロボット側アプリケーション開発環境 ○秋口忠三(産技大) 成田雅彦(産技大) 加藤由花(産技大)</p> <p>1J3-04 16:15~ RSNPによるロボットおでかけマップ - ロボットサービス試行の基盤として - ○日浦亮太(三菱重工) 蔵田英之(日本気象協会)</p> <p>1J3-05 16:30~ RSNPを利用したキャンパス用サービスロボットの実現に向けて ○鈴木昭二(未来大) 館崎弘毅(未来大)</p> <p>1J3-06 16:45~ RSNPを利用したネットワークサービスプラットフォーム - 顔認証機能の実装 - 成田雅彦(産業技術大学院大学) ○加藤由花(産業技術大学院大学) 秋口忠三(産業技術大学院大学)</p> <p>1J3-07 17:00~ RSIサービスとRTコンポーネントの相互運用フレームワーク~天気情報サービスを活用した案内ロボットの開発~ ○池添明宏(セック) 中本啓之(セック)</p> <p>1J3-08 17:15~ RSNPによる共通ロボット動作に向けた取り組み~コマンドプロファイル~ ○植木美和(富士通研究所) 村川賀彦(富士通研究所) 岡林桂樹(富士通研究所)</p>	<p>1K3</p> <p>OS: ロボットにおける生体運動制御(2/2)</p> <p>呉世訓(東大)</p> <p>1K3-01 15:30~ 下肢の筋配列を装備したモデルの機構的特性 ○藤川智彦(大阪電気通信大学) 大島徹(富山県立大学) 熊本水頼(京都大学)</p> <p>1K3-02 15:45~ 拮抗3関節筋を模擬するナメクジウオ型ロボットの機構 ○辻俊明(埼玉大) 南良平(埼玉大) 荒川淳一(埼玉大) 菅野勇一(埼玉大)</p> <p>1K3-03 16:00~ 遊星歯車モータ駆動による二関節ロボットアームの先端出力特性 ○梅村敦史(東京電機大学) 篠原真央(東京電機大学) 羽根吉寿正(東京電機大学) 斎藤之男(東京電機大学)</p> <p>1K3-04 16:15~ 二関節同時駆動機構を持つロボットアームへの操作性指標の適用 ○吉田憲吾(東京大学) 呉世訓(東京大学) 堀洋一(東京大学)</p>	<p>1L3</p> <p>運動学習</p> <p>小川原光一(九大)</p> <p>1L3-01 15:30~ 運動密度を用いた繰り返し現れる動作の抽出 ○田邊康史(九大) 小川原光一(九大) 倉爪亮(九大) 長谷川勉(九大)</p> <p>1L3-02 15:45~ Q学習を用いた大車輪ロボットの行動獲得と解析 ○坂井直樹(横国大) 原正之(スイス工大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>1L3-03 16:00~ 軌道アトラクタに基づく運動の分節化のための仮想目標値 ○渡辺将旭(東工大) 岡田昌史(東工大)</p> <p>1L3-04 16:15~ 失敗からの復帰が可能な認識行動タスクの高次プランニングシステムにおける感覚に基づく動作の修正 ○岡田憲(東大) 野沢俊一(東大) 植田亮平(東大) 渡辺義明(東大) 得津寛(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>1L3-05 16:30~ 再構成可能な動作データベースに基づく柔軟なインタラクション動作のオンライン生成 ○近藤豊(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>1L3-06 16:45~ 事前分割不要のマルチスケール注目マップによる物体操作の行為単位模倣 ○鈴木崇啓(東大) 國吉康夫(東大)</p>

第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
<p>1M3</p> <p>生物模倣ロボット(3/3)</p> <p>広瀬茂男(東工大)</p> <p>1M3-01 15:30~ 「小型移動ロボットを用いたラットの社会性評価のための新たな実験系の構築」 第3報:新型4足アニマロイドの開発 ○文野翔吾(早稲田大学) 増田悠一(早稲田大学) 宮城島峻介(早稲田大学) 石井裕之(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学) 木村裕(早稲田大学) 飯田成敏(早稲田大学) 岡林誠士(早稲田大学)</p> <p>1M3-02 15:45~ 小型移動ロボットを用いた精神疾患モデル動物の開発 ○石井裕之(早大) 増田悠一(早大) 宮城島峻介(早大) 文野翔吾(早大) 岡林誠士(早大) 飯田成敏(早大) 木村裕(早大) 田原優(早大) 柴田重信(早大)</p> <p>1M3-03 16:00~ 人工筋肉を用いた大腸内視鏡搭載型ミズロボットー理論速度の導出と動作パターンによる速度比較ー ○樋高裕也(中央大学) 中村太郎(中央大学)</p> <p>1M3-04 16:15~ 運動学に基づくオドメトリを用いた進行液型全方向移動ロボット(TORoll)の移動経路推定 ○山本雅之(中央大) 程優平(中央大) 中村太郎(中央大)</p> <p>1M3-05 16:30~ アメンボを規範とした6脚水陸両用型移動ロボットHARo-IIの開発 ○森岡秀徳(中央大) 木村憲吾(中央大) 中村太郎(中央大)</p> <p>1M3-06 16:45~ 翅の打ち下ろし及び打ち上げ角の違いによる蝶型ばたきロボットの運動解析 ○佐藤芳憲(千葉工大) 藤川太郎(千葉工大) 眞方勇介(千葉工大) 山下達彦(千葉工大) 菊池耕生(千葉工大)</p> <p>1M3-07 17:00~ 昆虫型羽ばたき機を用いた翼面圧力の計測 ○青山雄一郎(東大) 大澤一治(東大) 高橋英俊(東大) 岩瀬英治(東大) 松本潔(東大) 下山勲(東大)</p>	<p>1N3</p> <p>OS: ジュニアセッション(1)(高校セッション)</p> <p>森下武志(横浜桐蔭大) 石川康宏(藤沢工科高校)</p> <p>1N3-01 15:30~ ジャパンマイコンカーラリー全国大会出場に向けたマシンの性能向上 ○一ノ本匠(神奈川県立藤沢工科高等学校) 重田卓哉(神奈川県立藤沢工科高等学校) 石川康宏(神奈川県立藤沢工科高等学校)</p> <p>1N3-02 15:45~ ロボット製作を活用した教育実践研究 ○嶋村圭一(向の岡工業高校)</p> <p>1N3-03 16:00~ 教育用レゴ マインドストームを用いた自律型ロボットの研究 ○青池晋平(県川崎工高) 川上悟史(県川崎工高)</p> <p>1N3-04 16:15~ 平成20年度オフシーズン課題 ミニロボコンについて ○藤井一光(八代高専) 八代高専ロボコン部(八代高専) 滝康嘉(八代高専) 井山裕文(八代高専) 毛利存(八代高専)</p> <p>1N3-05 16:30~ 科学技術高校におけるロボット工学の教育実践と指導法 ○門田和雄(東工大)</p> <p>【パネルディスカッション】16:45~ テーマ:理工系の高校と大学のこれからを考える パネリスト: 河村篤男(横浜国立大学 教授) 野田哲男(三菱電機 主席研究員) 長田利彦(県立城北工業高校 校長) 渡部憲治郎(県教育委員会専任主幹) 司会: 森下 武志(桐蔭横浜大学) 石川 康宏(藤沢工科高校)</p>	<p>1P3</p> <p>多脚歩行(2/2)</p> <p>高岩昌弘(岡山大)</p> <p>1P3-01 15:30~ 脚揺動による歩行ロボットの等高速歩行制御法 岡田徳次(新潟大) ○富原裕士(新潟大)</p> <p>1P3-02 15:45~ 接地点追従法によるムカデ型歩行ロボットの不整地歩行制御 ○稲垣伸吉(名大) 丹羽智哉(名大) 鈴木達也(名大)</p> <p>1P3-03 16:00~ 6脚ロボットの一部脚角度センサレス歩行制御 ○内田洋彰(木更津高専)</p> <p>1P3-04 16:15~ 空気圧駆動型4脚移動ロボットの開発 ○趙子磊(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 佐々木大輔(岡山大) 片山周二(株)タダノ 山本耕治(株)タダノ)</p> <p>1P3-05 16:30~ 介助ロボットの開発(プラットホームの設計) ○米田泰裕(関西大学) 田中聡子(関西大学) 倉田純一(関西大学) 内山寛信(関西大学) 村上佳広(関西大学)</p> <p>1P3-06 16:45~ 生体を模した滑らかな着地動作を行う脚機構の開発 ○木村仁(東工大) 大滝義彦(日本精工) 伊藤周作(東工大) 伊能教夫(東工大)</p>	

9月15日(火)PM2		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>1Q3</p> <p>移動ロボット(機構)(1/2)</p> <p>小田尚樹(千歳科技大)</p> <p>柴田昌明(成蹊大)</p> <p>1Q3-01 15:30~</p> <p>廻り階段も昇降可能な直交4脚車輪ロボットとその移動法</p> <p>○大友隆行(電通大)</p> <p>金森哉吏(電通大)</p> <p>1Q3-02 15:45~</p> <p>球状型跳躍移動ロボットの開発</p> <p>○八木秀憲(和歌山大)</p> <p>徳田献一(和歌山大)</p> <p>1Q3-03 16:00~</p> <p>McKibben 型アクチュエータを用いた配管内検査用柔軟索状ロボットの改良</p> <p>○中井央(岡山大)</p> <p>脇元修一(岡山大)</p> <p>鈴木康一(岡山大)</p> <p>1Q3-04 16:15~</p> <p>クローラー型ロボットプラットフォームの開発</p> <p>○黒田悦成(イクスリサーチ)</p> <p>1Q3-05 16:30~</p> <p>四脚車輪型自律移動ロボットNR003の開発(第4報:腰関節を有する脚車輪型ロボットの試作)</p> <p>○飛田和輝(日本精工(株))</p> <p>嵯峨山功幸(日本精工(株))</p> <p>小川博教(日本精工(株))</p> <p>金森哉吏(電通大)</p> <p>1Q3-06 16:45~</p> <p>足付き車輪の提案</p> <p>○阿部康治(新潟大)</p>	<p>1R3</p> <p>画像行動認識</p> <p>長尾智晴(横国大)</p> <p>1R3-01 15:30~</p> <p>受動マーキングにより安全確認を行うセーフティビジョンシステムの提案</p> <p>山田陽滋(名古屋大)</p> <p>中坊嘉宏(産総研)</p> <p>大西正輝(産総研)</p> <p>○高味良樹(名古屋大)</p> <p>原進(名古屋大)</p> <p>1R3-02 15:45~</p> <p>異常検知のための環境の通常状態を記憶するネットワーク構造の提案</p> <p>○武田真人(横国大)</p> <p>長尾智晴(横国大)</p> <p>1R3-03 16:00~</p> <p>カラーヒストグラムを用いたレーザ・カメラによる複数移動体追跡</p> <p>○曾我部光司(九州大学)</p> <p>1R3-04 16:15~</p> <p>統計的運動データベースとパーティクルフィルタによる二次元映像からの三次元モーションデータ再構成</p> <p>○石川淳一(東大)</p> <p>村井昭彦(東大)</p> <p>山根 克(ディズニースーチビツバゲ)</p> <p>中村仁彦(東大)</p> <p>1R3-05 16:30~</p> <p>複数視野同時見守りロボットにおける収納卓上での人の収納行動の認識と記録</p> <p>○小島光晴(東大)</p> <p>白山翔太(東大)</p> <p>植木竜佑(東大)</p> <p>岡田慧(東大)</p> <p>稲葉雅幸(東大)</p>	<p>1S3</p> <p>ヒューマノイド(3/5)</p> <p>水内郁夫(農工大)</p> <p>1S3-01 15:30~</p> <p>「人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発」第9報:人間のアーチ構造を模擬した足部機構の開発</p> <p>○竹崎裕記(早大院)</p> <p>橋本健二(早大院)</p> <p>服部賢太郎(早大院)</p> <p>清水自由理(早大院)</p> <p>西川浩介(早大院)</p> <p>近藤秀樹(早大院)</p> <p>高嶋孝倫(国立障害者リハビリテーションセンター)</p> <p>林憲玉(神奈川大・早大ヒューマノイド研)</p> <p>高西淳夫(早大)</p> <p>1S3-02 15:45~</p> <p>「人体運動シミュレータとしての2足ヒューマノイドロボットの開発」第10報:幅狭な足部を用いた安定歩行のための遊脚軌道修正制御</p> <p>○姜賢珍(早大院)</p> <p>服部賢太郎(早大院)</p> <p>橋本健二(早大院)</p> <p>竹崎裕記(早大院)</p> <p>近藤秀樹(早大院)</p> <p>清水自由理(早大院)</p> <p>西川浩介(早大院)</p> <p>林憲玉(神奈川大学工学部・早稲田大学ヒューマノイド研究所)</p> <p>高西淳夫(早大・早大ヒューマノイド研)</p> <p>1S3-03 16:00~</p> <p>サイバネティックヒューマンHRP-4Cの開発 ~プロジェクト概要~</p> <p>○梶田秀司(産総研)</p> <p>金子健二(産総研)</p> <p>金広文男(産総研)</p> <p>原田研介(産総研)</p> <p>森澤光晴(産総研)</p> <p>中岡慎一郎(産総研)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>藤原清司(産総研)</p> <p>NeoEe Sian(産総研)</p> <p>原功(産総研)</p> <p>横井一仁(産総研)</p> <p>比留川博久(産総研)</p> <p>1S3-04 16:15~</p> <p>サイバネティックヒューマンHRP-4Cの開発 ~顔動作作成システム~</p> <p>○中岡慎一郎(産総研)</p> <p>金広文男(産総研)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>森澤光晴(産総研)</p> <p>藤原清司(産総研)</p> <p>金子健二(産総研)</p> <p>梶田秀司(産総研)</p> <p>比留川博久(産総研)</p> <p>1S3-05 16:30~</p> <p>サイバネティックヒューマンHRP-4Cの開発 ~システム設計~</p> <p>○金子健二(産総研)</p> <p>金広文男(産総研)</p> <p>森澤光晴(産総研)</p> <p>三浦郁奈子(産総研)</p> <p>中岡慎一郎(産総研)</p> <p>梶田秀司(産総研)</p> <p>1S3-06 16:45~</p> <p>サイバネティックヒューマンHRP-4Cの開発 ~モーションキャプチャからの動作生成~</p> <p>○三浦郁奈子(産総研)</p> <p>森澤光晴(産総研)</p> <p>金広文男(産総研)</p> <p>金子健二(産総研)</p> <p>中岡慎一郎(産総研)</p> <p>原田研介(産総研)</p> <p>梶田秀司(産総研)</p> <p>1S3-07 17:00~</p> <p>人体骨格に基づくヒューマノイドの設計開発(第2報)</p> <p>○二井博文(産業技術短大)</p> <p>小池稔(産業技術短大)</p> <p>竹内誠一(産業技術短大)</p> <p>堂原教義(産業技術短大)</p> <p>1S3-08 17:15~</p> <p>広視野・高視力ヒューマノイドHRP2-VZの開発と柔軟な注視制御の実現</p> <p>○白山翔太(東京大学)</p> <p>植木竜佑(東京大学)</p> <p>小島光晴(東京大学)</p> <p>得津堂(東京大学)</p> <p>吉海智皇(東京大学)</p> <p>岡田慧(東京大学)</p> <p>稲葉雅幸(東京大学)</p>

9月16日(水)AM			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>2A1</p> <p>アクチュエータ</p> <p>佐藤恭一(横国大)</p> <p>2A1-01 9:30~</p> <p>パンプダイナミック制御による囲い込み制御~空気圧アクチュエータへの適用と評価~</p> <p>○清田高德(北九州市立大)</p> <p>南山靖博(久留米高専)</p> <p>杉本旭(長岡技科大)</p> <p>2A1-02 9:45~</p> <p>IPM型スライルモータのモデル化および磁気浮上制御の検討</p> <p>○鈴木宏一郎(横国大)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>2A1-03 10:00~</p> <p>高バックドライバリテリを有するスライルモータの開発とdq軸モデルの検討</p> <p>○大森裕子(横国大)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>2A1-04 10:15~</p> <p>人工筋肉マニピュレータの突発的な負荷を考慮した関節剛性制御</p> <p>○田中大資(中央大)</p> <p>前田浩之(中央大)</p> <p>中村太郎(中央大)</p> <p>2A1-05 10:30~</p> <p>形状記憶ポリマーを用いた姿勢維持モジュールの開発</p> <p>○高嶋一登(理研)</p> <p>張楠(東海ゴム)</p> <p>向井利春(理研)</p> <p>郭士傑(東海ゴム)</p> <p>2A1-06 10:45~</p> <p>螺旋捻転移動装置-駆動部小型化のための考察-</p> <p>○倉田稔(東工大)</p> <p>高山俊男(東工大)</p> <p>小俣透(東工大)</p> <p>2A1-07 11:00~</p> <p>水力学的骨格を利用した柔軟な機械システム-非線形有限要素解析に基づいた駆動力特性の比較-</p> <p>○丸山大輔(東工大)</p> <p>鈴木章太郎(東工大)</p> <p>木村仁(東工大)</p> <p>伊能教夫(東工大)</p>	<p>2B1</p> <p>OS: 微細作業(1/2)</p> <p>新井健生(阪大)</p> <p>新井史人(東北大)</p> <p>2B1-01 9:30~</p> <p>MRI対応微細作業マニピュレーター繰返し位置決め精度検証と運動学キャリブレーション</p> <p>○小関義彦(産総研)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>鎮西清行(産総研)</p> <p>2B1-02 9:45~</p> <p>微小体輸送のためのマイクロ流路の分岐形状の評価</p> <p>○長谷川明之(大阪大)</p> <p>Uvet Huseyin(大阪大)</p> <p>前泰志(大阪大)</p> <p>田窪朋仁(大阪大)</p> <p>大原賢一(大阪大)</p> <p>新井健生(大阪大)</p> <p>2B1-03 10:00~</p> <p>細胞操作システムの可換性と拡張性の向上</p> <p>○川上大貴(大阪大)</p> <p>大原賢一(大阪大)</p> <p>田窪朋仁(大阪大)</p> <p>前泰志(大阪大)</p> <p>新井健生(大阪大)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>2B1-04 10:15~</p> <p>自動核移植のための自動細胞切断・核認識システム</p> <p>○市川明彦(産総研)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>赤木悟史(畜草研)</p> <p>大場光太郎(産総研)</p> <p>2B1-05 10:30~</p> <p>光電駆動マイクロマシンの提案・開発</p> <p>○吉村直樹(横国大)</p> <p>丸尾昭二(横国大, JST さきがけ)</p> <p>2B1-06 10:45~</p> <p>高性能2DOFマイクロ磁気ツールの設計と評価</p> <p>○井柳友宏(東北大)</p> <p>工藤翔吾(東北大)</p> <p>水沼超人(東北大)</p> <p>山西陽子(東北大)</p> <p>新井史人(東北大)</p>	<p>2C1</p> <p>福祉・パワーアシスト(4/5)</p> <p>橋野賢(東京工科大)</p> <p>2C1-01 9:30~</p> <p>身体障害者向け床変え支援用電動パッドの検討</p> <p>○大西正敏(愛知工科大)</p> <p>田宮直(愛知工科大)</p> <p>2C1-02 9:45~</p> <p>移乗のための抱き上げ動作の解析</p> <p>○増田大樹(三重大学)</p> <p>2C1-03 10:00~</p> <p>オーラル・リハビリテーション・ロボットの開発</p> <p>○江口晃一(早稲田大学)</p> <p>古賀裕樹(早稲田大学)</p> <p>小保川祐一(早稲田大学)</p> <p>石井裕之(早稲田大学)</p> <p>ソリスホルヘ(早稲田大学)</p> <p>高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>勝又明敏(朝日大学)</p> <p>2C1-04 10:15~</p> <p>高齢者生活データの可視化と生活状況の把握</p> <p>○塚本吉俊(富山工技センター)</p> <p>高松周一(富山工技センター)</p> <p>池谷薫(TSラボ)</p> <p>森武俊(東大)</p> <p>2C1-05 10:30~</p> <p>身障者高齢者のための超音波マウスの試作</p> <p>○橋野賢(東京工科大)</p> <p>山田翔(東京工科大)</p> <p>2C1-06 10:45~</p> <p>視覚障害者横断歩道ナビゲーションシステム</p> <p>○橋野賢(東京工科大)</p> <p>ゲルチャランミン(KDDI)</p> <p>本田祐一(東京工科大)</p>	<p>2D1</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(4/8)</p> <p>小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2D1-01 9:30~</p> <p>Linux 搭載共通基盤画像認識モジュールと画像認識用RTCの開発</p> <p>○中尾学(富士通)</p> <p>沢崎直之(富士通)</p> <p>2D1-02 9:45~</p> <p>ビジュアルランドマーク地図とレイアウト地図を併用した移動ロボットの自律走行</p> <p>○陳彬(富士通)</p> <p>今井章博(富士通)</p> <p>中尾学(富士通)</p> <p>沢崎直之(富士通)</p> <p>2D1-03 10:00~</p> <p>ステレオ視による人物発見・追跡RTCの開発</p> <p>○佐竹純二(豊技大)</p> <p>三浦純(豊技大)</p> <p>2D1-04 10:15~</p> <p>動的環境下での移動ロボット経路計画RTCの開発</p> <p>○石川裕基(豊橋技科大)</p> <p>北島健太(豊橋技科大)</p> <p>佐竹純二(豊橋技科大)</p> <p>三浦純(豊橋技科大)</p> <p>2D1-05 10:30~</p> <p>移動ロボットによる時間制約を考慮した環境情報要約のための視点計画</p> <p>○増沢広朗(豊橋技科大)</p> <p>三浦純(豊橋技科大)</p> <p>2D1-06 10:45~</p> <p>コンポーネント間の効率的なデータ共有を実現するためのデータ共有ポートの開発</p> <p>○鈴木大資((株)セック)</p> <p>小田桐康暁((株)セック)</p> <p>西之原寛((株)セック)</p> <p>中本啓之((株)セック)</p> <p>長瀬雅之((株)セック)</p> <p>2D1-07 11:00~</p> <p>次世代知能化視覚モジュールによる動的視覚機能を備えたヒューマノイドロボットにおける移動知能の開発</p> <p>○吉海智晃(東大)</p> <p>矢口裕明(東大)</p> <p>山本邦彦(東大)</p> <p>植木竜佑(東大)</p> <p>後藤健文(東大)</p> <p>稲葉雅幸(東大)</p> <p>2D1-08 11:15~</p> <p>実時間3次元フロー計算による等身大ヒューマノイド歩行時の揺動評価とそれに基づく自己運動推定RTコンポーネント設計</p> <p>○後藤健文(東大)</p> <p>吉海智晃(東大)</p> <p>矢口裕明(東大)</p> <p>稲葉雅幸(東大)</p> <p>2D1-09 11:30~</p> <p>次世代知能化視覚モジュールを搭載した5眼ヒューマノイドヘッドの開発と5眼連携による注視制御の実現</p> <p>○植木竜佑(東大)</p> <p>白山翔太(東大)</p> <p>小島光晴(東大)</p> <p>後藤健文(東大)</p> <p>吉海智晃(東大)</p> <p>岡田慧(東大)</p> <p>稲葉雅幸(東大)</p>

9月16日(水)AM			
第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>2E1</p> <p>DS: CREST 移動体センシング 佐藤知正(東大)</p> <p>2E1-01 9:30~ 安心・安全のための移動体センシング技術プロジェクト ○佐藤知正(東大) 森武俊(東大) 大和裕幸(東大) 永井正夫(農工大) 郷原信郎(名城大) 菅沼邦雄(東大)</p> <p>2E1-02 9:45~ 日常部屋生活支援システムの開発: 第四報 ○森武俊(東京大学)</p> <p>2E1-03 10:00~ 人の流れをセンシングするオンデマンドバスシステムの構築 ○杉本千佳(東京大学) 大和裕幸(東京大学)</p> <p>2E1-04 10:15~ PHSによる物流位置探索システム ○保坂寛(東大) 川原靖弘(東大) 吉田寛(東大) 横井直明(東大) 酒田健治(UPR)</p> <p>2E1-05 10:30~ 自動車分野における移動体センシング技術の研究(平成20年度) ○永井正夫(東京農工大学) ラクシンチャランサクボンサートン(東京農工大学) 道辻洋平(茨城大学)</p> <p>2E1-06 10:45~ センサの特性と時区間情報に基づいた移動体センサデータ検索システム ○野口博史(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p>	<p>2F1</p> <p>DS: 移動知 郷古学(東工大)</p> <p>2F1-01 9:30~ 環境との力学的相互作用に即応する適応的ヘビ型ロボット ○西部達矢(茨城大) 井上康介(茨城大)</p> <p>2F1-02 9:45~ f-divergenceを用いた状態表現に関する基礎的研究 ○郷古学(東工大) 伊藤宏司(東工大)</p> <p>2F1-03 10:00~ 足首運動時における脳波解析 ○高橋光(東工大) 郷古学(東工大) 伊藤宏司(東工大)</p> <p>2F1-04 10:15~ 機能的階層性を利用した目標指向行動の生成モデル -カオスニューラルネットワークを利用した新規な行動の生成- ○有江浩明(理研) 遠藤哲郎(早大) 新垣貴史(早大) 菅野重樹(早大) 谷淳(理研)</p> <p>2F1-05 10:30~ 共振に基づく関節剛性と運動パターン同時適応による省エネルギー歩行のシミュレーションによる検討 ○木村耕介(立命館) 植村充典(立命館) 川村貞夫(立命館)</p> <p>2F1-06 10:45~ 複数の運動特徴を提示可能な運動学習システムの開発 ○大武美保子(東大) 中居雅明(東大) 浅間一(東大)</p>	<p>2G1</p> <p>サービスロボット(1/2) 太田順(東大)</p> <p>2G1-01 9:30~ オフィス用サービスロボットの開発 -第1報: ユーザニーズおよび開発コンセプト- ○羽田芳朗(富士通(株)) 神田真司(富士通(株)) 村瀬有一(富士通(株)) 日高洋士(富士通(株)) 河野隆二(横国大) 高瀬國克(電通大) 金山正貴(富士通デザイン(株)) 田中培仁(富士通デザイン(株)) 小林隆久(株)岡村製作所) 鯨井康志(株)岡村製作所)</p> <p>2G1-02 9:45~ オフィス用サービスロボットの開発 -第2報: オフィスロボットの設計と実証評価- ○羽田芳朗(富士通(株)) 日高洋士(富士通(株)) 神田真司(富士通(株)) 村瀬有一(富士通(株)) 陳彬(富士通(株)) 境克司(富士通(株)) 岡林桂樹(富士通(株))</p> <p>2G1-03 10:00~ オフィス用サービスロボットの開発第3報: UWB測位技術の開発 ○関口英紀(富士通) 藤井彰(富士通) 浅井雅文(富士通) 羽田芳朗(富士通) 神田真司(富士通) 河野隆二(横国大)</p> <p>2G1-04 10:15~ 人間形サキソフォン演奏ロボットの開発 -新型口唇部による音圧範囲の拡大および人間型ハンドの設計・製作- ○石川慎平(早稲田大学) 山本哲郎(早稲田大学) 竹内政晃(早稲田大学) ピーターゼンクラウス(早稲田大学) ソリスホルヘ(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学) 橋本国松(トヨタ自動車)</p> <p>2G1-05 10:30~ 音声認識を用いたロボットサービスの提案と実環境評価 ○金岡利知(富士通研) 村川賀彦(富士通研) 植木美和(富士通研) 岡林桂樹(富士通研)</p> <p>2G1-06 10:45~ 知能化空間におけるRTサービスの管理システムの構築と利用に関する提案 ○加藤歳弘(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p> <p>2G1-07 11:00~ ニュース性により記事生成を行うジャーナリストロボットの試み ○原田達也(東大) 松本理恵(東大) 中山英樹(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>2G1-08 11:15~ 物流機器移動検出のための振動閾値の自動設定 ○川原靖弘(東大) 吉田寛(東大) 川崎悟史(東大) 保坂寛(東大)</p>	<p>2H1</p> <p>OS: 人間支援型ロボティクス 関弘和(千葉工大)</p> <p>2H1-01 9:30~ 脚部加速度から歩容と床面硬さを観測する衝撃吸収シューズの開発 ○清家洋平(千葉工大) 南方英明(千葉工大)</p> <p>2H1-02 9:45~ 足裏圧力分布を用いた床面状態の判別に関する考察 ○嶋原広幸(千葉工業大学) 南方英明(千葉工業大学)</p> <p>2H1-03 10:00~ 外乱オブザーバを利用した電車ドアの快適で安全な制御 ○小柳拓也(東大) 稲玉繁樹(富士アドバンステクノロジー) 呉世訓(東大) 堀洋一(東大)</p> <p>2H1-04 10:15~ 視覚情報に基づく推定反力を用いたパワーアシスト車椅子の操作支援機能の検討 ○馬淵奨平(千歳科技大) 相澤直樹(千歳科技大) 小田尚樹(千歳科技大)</p> <p>2H1-05 10:30~ ニューラルネットワーク学習を用いた電動パワーアシスト車椅子の操作性向上制御 ○田之畑直希(千葉工業大学) 関弘和(千葉工業大学)</p> <p>2H1-06 10:45~ 筋電位信号の自己組織化マップ解析に基づく前腕部高精度動作識別 ○倉持貴史(千葉工業大学) 木曾淳(千葉工業大学) 関弘和(千葉工業大学)</p> <p>2H1-07 11:00~ 頸部筋電位信号制御型人工喉頭の開発 ○大恵克俊(名古屋大) 福田敏男(名古屋大)</p>

9月16日(水)AM

第I室(教育304)	第J室(教育305)	第K室(教育307)	第L室(教育308)
<p>2I1</p> <p>センシング(1/2)</p> <p>油田信一(筑波大)</p> <p>2I1-01 9:30~</p> <p>RI-MANの力制御のための腕に加わる外力の検知法</p> <p>○板倉英生(愛工大)</p> <p>2I1-02 9:45~</p> <p>索状センサを利用した膝の屈曲角測定</p> <p>○藤井睦弘(未来大)</p> <p>鈴木昭二(未来大)</p> <p>加藤浩二(未来大)</p> <p>井野拓実(函館整形外科クリニック)</p> <p>吉田俊教(函館整形外科クリニック)</p> <p>鈴木航(函館整形外科クリニック)</p> <p>前田龍智(函館整形外科クリニック)</p> <p>大越康充(函館整形外科クリニック)</p> <p>川上健作(函館工業高等専門学校)</p> <p>大須賀公一(大阪大学大学院)</p> <p>2I1-03 10:00~</p> <p>単一センサによる音源定位のためのキリギリス規範音響センサ</p> <p>○稲葉亮(東大)</p> <p>クエンミンジュン(東大)</p> <p>高橋英俊(東大)</p> <p>岩瀬英治(東大)</p> <p>松本潔(東大)</p> <p>下山勲(東大)</p> <p>2I1-04 10:15~</p> <p>ミリフォーカスX線CTの開発</p> <p>○徳本真一(和歌山県工業技術センター)</p> <p>2I1-05 10:30~</p> <p>配管検査用水中ビークル向け位置検知技術</p> <p>○岡田聡((株)日立製作所)</p> <p>小林亮介((株)日立製作所)</p>	<p>2J1</p> <p>OS: ロボット感動教育</p> <p>琴坂信哉(埼玉大)</p> <p>2J1-01 9:30~</p> <p>ロボット感動教育ーロボット工学教育, ロボットを使った工学教育手法アンケートー</p> <p>○琴坂信哉(埼玉大)</p> <p>2J1-02 9:45~</p> <p>自治体におけるロボットを活用した教育の取組み</p> <p>○西村明浩(株式会社ゼットエムピー)</p> <p>2J1-03 10:00~</p> <p>日本の科学技術政策におけるロボットと人材育成</p> <p>○村井健介(産総研)</p> <p>佐藤知正(東大)</p> <p>2J1-04 10:15~</p> <p>機械技術者育成のための大学・大学院教育改革</p> <p>○青山元(富士重工)</p> <p>横田和隆(宇都宮大)</p> <p>中島健一(中島電機工業)</p> <p>長田佐(エスオラボ)</p> <p>2J1-05 10:30~</p> <p>地域で取り組むロボコンの現状と課題</p> <p>○河村隆(信州大)</p> <p>2J1-06 10:45~</p> <p>任意節数連結可能な教育用ヘビ型ロボットの開発</p> <p>○遠藤玄(東工大)</p> <p>山田浩也(東工大)</p> <p>青木岳史(東工大)</p> <p>2J1-07 11:00~</p> <p>魅力的な工学教育教材の開発をめざした現状把握</p> <p>○森下武志(桐蔭横浜大)</p> <p>2J1-08 11:15~</p> <p>ロボット教育と研究の連携</p> <p>○二井見博文(産業技術短大)</p> <p>小池稔(産業技術短大)</p> <p>竹内誠一(産業技術短大)</p> <p>堂原教義(産業技術短大)</p>	<p>2K1</p> <p>OS: 多関節構造体の運動理論(1/2)</p> <p>植村充典(立命館大)</p> <p>2K1-01 9:30~</p> <p>視覚から運動への線形変換に基づくフィードバック運動制御の安定条件ーロボットにエンコーダは不要か?ー</p> <p>○川村貞夫(立命館大)</p> <p>早矢仕侑治(立命館大)</p> <p>満田隆(立命館大)</p> <p>植村充典(立命館大)</p> <p>関本昌紘(立命館大)</p> <p>2K1-02 9:45~</p> <p>外力への遅順応と遅順応による滑らかなリーチング制御</p> <p>○瀬戸文美(千葉工大)</p> <p>杉原知道(九大)</p> <p>2K1-03 10:00~</p> <p>Levenberg-Marquardt法による可解性を問わない逆運動学</p> <p>○杉原知道(九大)</p> <p>2K1-04 10:15~</p> <p>繰返し学習トルクを利用した多関節ロボットのフィードフォワード入力生成:二関節平面アームにおける指定姿勢への運動実現に必要な基底運動の数に関する考察</p> <p>○関本昌紘(立命館大)</p> <p>石坪智也(立命館大)</p> <p>川村貞夫(立命館大)</p> <p>2K1-05 10:30~</p> <p>筋骨格システムのフィードフォワード位置制御におけるGAを用いた内力決定法</p> <p>○菊池史朗(福岡工業大学)</p> <p>木野仁(福岡工業大学)</p> <p>田原健二(九州大学)</p> <p>2K1-06 10:45~</p> <p>筋骨格システムにおける繰返し学習を用いた筋力力の獲得と動的手先粘性精円体による評価</p> <p>○田原健二(九州大, 理研)</p> <p>木野仁(福岡工大)</p>	<p>2L1</p> <p>人間行動分析</p> <p>池浦良淳(三重大)</p> <p>2L1-01 9:30~</p> <p>アンドロイド型遠隔授業支援システムによる小学校における実証実験とその影響評価</p> <p>○橋本卓弥(東理大)</p> <p>加藤尚樹(東理大)</p> <p>小林宏(東理大)</p> <p>2L1-02 9:45~</p> <p>速度波形に基づいた人間どうしの協調動作の解析</p> <p>○矢野岳水(三重大)</p> <p>Abu Bakar ShaHRIman(三重大)</p> <p>Bin Salleh Ahmad Fizal(三重大)</p> <p>池浦良淳(三重大)</p> <p>2L1-03 10:00~</p> <p>他者の戦略推定に基づく行動戦略変化のモデル化とその評価</p> <p>○横山絢美(玉川大)</p> <p>大森隆司(玉川大)</p> <p>2L1-04 10:15~</p> <p>Muller-Lyer錯視下の上肢到達運動と視線運動</p> <p>○原正之(EPFL)</p> <p>小坂翔((株)デンソー)</p> <p>山本健悟(横国大)</p> <p>黄健(近畿大)</p> <p>數田哲郎(横国大)</p> <p>2L1-05 10:30~</p> <p>震動型情動ロボットの開発: 身体の震えによる知覚機能の亢進</p> <p>○米倉将吾(東大)</p> <p>國吉康夫(東大)</p> <p>河口洋一郎(東大)</p> <p>2L1-06 10:45~</p> <p>ゴーグル型デバイスの為の自己の視覚映像に映るハンドモーションの認識</p> <p>○菅原大樹(東大)</p> <p>原田達也(東大)</p> <p>國吉康夫(東大)</p> <p>2L1-07 11:00~</p> <p>概念表象の異なる認知主体同士によるシンボルコミュニケーションを通じた共通理解獲得</p> <p>○高橋淳二(名大)</p>

9月16日(水)AM

第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
	<p>2N1 DS: 我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~(1/2) 藤田善弘(NEC)</p> <p>2N1-01 9:30~ 三菱重工のRobot 原子カプラントメンテナンスからコミュニケーションロボットまで ○大嶋京子(三菱重工) 横江英治(三菱重工) 藤田淳(三菱重工) 大西献(三菱重工) 宮内均(三菱重工) 日浦亮太(三菱重工)</p> <p>2N1-02 9:45~ 日立的ロボット研究開発 ○細田祐司(日立)</p> <p>2N1-03 10:00~ 富士重工業のロボット開発について ○石川和良(富士重工) 青山元(富士重工) 石村左緒里(富士重工) 関淳也(富士重工) 藤見雄一(富士重工) 足立佳儀(富士重工)</p> <p>2N1-04 10:15~ オープンで魅力ある研究コミュニティ! ○大山彰久(ワイローガレージ) カズンズスティーブ(ワイローガレージ)</p> <p>2N1-05 10:30~ 次世代ロボットのためのアーキテクチャーとコア技術開発 ○松日楽信人(東芝) 小川秀樹(東芝) 山本大介(東芝)</p> <p>2N1-06 10:45~ 富士通のロボット開発 ○神田真司(富士通研) 沢崎直之(富士通研) 永嶋史朗(富士通研) 森田俊彦(富士通研)</p> <p>2N1-07 11:00~ 川田工業におけるロボット開発 ○金平徳之(川田工業) 三原義照(川田工業)</p>	<p>2O1 IS: Networked Robots Chong Nak Young(JAIST) Clerc Mathias(AIST)</p> <p>2O1-01 9:30~ Identifying and Locating Structural Steel Members in the Stockyard Using RFID and Range Data ○ Do Myun Min (AIST) Kim Bong Keun (AIST) Tanikawa Tamio (AIST) Ohba Kohtarō (AIST)</p> <p>2O1-02 9:50~ Development of Dual Rotating Infrared Sensors for Mobile Robot Swarms ○ Lee Geunho (JAIST) Yoon Seokhoon (JAIST) Chong Nak Young (JAIST)</p> <p>2O1-03 10:10~ Dataflow-Oriented Software Architecture for Autonomous Robot Control ○ Choi Jaeil (Osaka Univ.) Mae Yasushi (Osaka Univ.) Ohara Kenichi (Osaka Univ.) Takubo Tomohiro (Osaka Univ.) Arai Tatsuo (Osaka Univ.)</p> <p>2O1-04 10:30~ Graphical Modeling of a Suction Task for a Brain Surgery Training Simulator ○ Kim Hyung Wook (Nagoya Institute of Technology) Arata Jumpei (Nagoya Institute of Technology) Fujimoto Hideo (Nagoya Institute of Technology)</p>	<p>2P1 OS: 2足歩行の新展開(1/2) 朱赤(前橋工大)</p> <p>2P1-01 9:30~ 2足歩行制御のための倒立振子安定化について ○梶田秀司(産総研) 森澤光晴(産総研) 三浦郁奈子(産総研) 金子健二(産総研) 中岡慎一郎(産総研) 金広文男(産総研) 原田研介(産総研) 藤原清司(産総研)</p> <p>2P1-02 9:45~ バネ質点系によりZMPを制御する歩行ロボット及びその転倒防止 ○佐藤正隆(山形大) 後藤篤社(山形大) 水戸部和久(山形大)</p> <p>2P1-03 10:00~ 2足歩行ロボットの高速走行パターン生成法に関する研究 ○三村宣治(新潟大) 鈴木賢太(東北バイオニア)</p> <p>2P1-04 10:15~ 2歩行ロボットの高速歩行に関する基礎研究 ○奈良重史(前工大) 朱赤(前工大)</p> <p>2P1-05 10:30~ ダイレクトドライブスパイラルモータを用いた筋骨格型二足歩行ロボットの開発 ○若山祐樹(横国大) 藤本康孝(横国大)</p> <p>2P1-06 10:45~ An investigation on a computationally efficient torque generation method for COM position manipulation of a biped robot ○Van HeerdenKirill(横国大) 河村篤男(横国大)</p> <p>2P1-07 11:00~ ZMP自励振動に自己無撞着同期する二足昇降制御 ○杉原知道(九大)</p>

9月16日(水)AM		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>2Q1</p> <p>移動ロボット(制御)(3/4)</p> <p>桂誠一郎(慶大)</p> <p>2Q1-01 9:30~ 実世界環境のための自律移動ロボット Smart Dump 3 ○伊達央(防衛大) 滝田好宏(防衛大) 笠井健司(防衛大)</p> <p>2Q1-02 9:45~ 階層型自己位置推定システムによる状況変化に柔軟な自律移動ロボットの開発 ○日永田佑介(奈良先端大) 杉山正治(立命館大) 小枝正直(大阪電通大) 金岡克弥(立命館大) 吉川恒夫(立命館大)</p> <p>2Q1-03 10:00~ 一輪型マイクロモビリティ駆動ユニットの試作と基本走行実験 ○竹岡年延(産総研) 松本治(産総研) 堀内英一(産総研) 小谷内範穂(産総研) 橋本隆志(日産自動車) 安藤敏之(日産自動車)</p> <p>2Q1-04 10:15~ テンセグリティ型多面体ロボットの転がり移動 ○柴田瑞穂(立命館大) 寺師和真(立命館大) 仲瀬洗男(立命館大) 平井慎一(立命館大)</p> <p>2Q1-05 10:30~ 車輪型倒立振り子ロボット-I-PENTARの加速起立制御 ○木村直(福島大) 鄭聖薫(福島大) 高橋隆行(福島大)</p> <p>2Q1-06 10:45~ 倒立振り子型マイクロモビリティの障害物検知・停止制御 ○松本治(産総研) 堀内英一(産総研) 竹岡年延(産総研) 小谷内範穂(産総研) 小森谷清(都立産技研) 橋本隆志(日産自動車) 安藤敏之(日産自動車) 巖柱二郎(日産自動車)</p> <p>2Q1-07 11:00~ 地形情報を利用したサブローラを有するクローラロボットの3次元自己位置推定手法の提案 ○櫻田健(東北大) 竹内栄二郎(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>2Q1-08 11:15~ インターネットを介した遠隔訪問ロボット ○川合達也(名城大学) 福田高久(名城大学) 安田有紀(名城大学) 村田英一(名城大学) 赫英新(名城大学) 石田直也(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p>	<p>2R1</p> <p>画像物体認識</p> <p>稲邑哲也(国立情報学研)</p> <p>2R1-01 9:30~ 小割作業の自動化のための実験室環境における岩石の認識と操作 ○並木政憲(筑波大) 坪内孝司(筑波大) 血田滋(産総研) 小柳栄次(千葉工大)</p> <p>2R1-02 9:45~ パンチルトデバイスを有する部品外観検査システムにおける欠陥検出法の開発 ○行實文明(同志社大) 積際徹(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>2R1-03 10:00~ Development of automatic visual inspection system for irregular formed materials with ill reflectivity in mixed production line ○JAEWOO LEE (Takanishi Lab)</p> <p>2R1-04 10:15~ 高解像度カメラとレーザ距離センサを統合した物体検出及び姿勢推定システム ○中田貴丈(東理大 産総研) 吉崎航(奈良先端大 産総研) 加賀美聡(産総研 東理大) 溝口博(東理大 産総研)</p> <p>2R1-05 10:30~ 生活支援ロボットのためのしわ特徴に基づく衣類発見法 ○山崎公俊(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2R1-06 10:45~ 食器片付けロボットのための画像処理システム 一複数手法からの選択・組み合わせによる食器検出と多様な動作環境対応へのアプローチ 佐藤知正(東大) ○門脇啓太(東大) 森武俊(東大) 杉正夫(東大) 福井類(東大)</p> <p>2R1-07 11:00~ 高速テクスチャ画像検索による物体モデル照合と3次元姿勢推定手法 ○矢口裕明(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p>	<p>2S1</p> <p>ヒューマノイド(4/5)</p> <p>尾形哲也(京大)</p> <p>2S1-01 9:30~ ヒューマノイドロボットの洗濯物片付け行動における衣類の三次元概形認識による把持点の検出と動作の検証 ○小堀浩子(東京大) 岡田慧(東京大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>2S1-02 9:45~ 等身大ヒューマノイドにおける爪と指尖形状を持つ多指ハンドの開発とつまみ上げ・指先転がし動作の実現 ○小林一也(東京大) 野沢峻一(東京大) 岡田慧(東京大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>2S1-03 10:00~ 二次リカレントニューラルネットワークを用いた道具身体化モデルの構築 ○西出俊(京大) 中川達裕(奈良先) 尾形哲也(京大) 谷淳(理研) 高橋徹(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>2S1-04 10:15~ 広視野・高視力ヒューマノイドによる対話的提示動作認識を用いた日用品管理 ○白山翔太(東京大学) 植木竜佑(東京大学) 小島光晴(東京大学) 得津寛(東京大学) 吉海智晃(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>2S1-05 10:30~ ヒューマノイドにおける視野対象指示インターフェースと基本把持形状認識による対話的把持行動の実現 ○伊藤司(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>2S1-06 10:45~ 脚式ロボットと車輪式ロボットの印象の比較 ○遠藤信綱(早大) 溝口裕(早大) 遠藤圭太(早大) 飯田文也(早大) ゼッカマッシュミリアーノ(早大) 伊藤加寿子(早大) 高西淳夫(早大)</p> <p>2S1-07 11:00~ 成長するロボットの研究 ○今井英範(工学院大) 高信英明(工学院大) 鈴木健司(工学院大) 三浦宏文(工学院大) 横田景史(工学院大)</p> <p>2S1-08 11:15~ ロボカップ用ヒューマノイドの走行と歩行を実現するための関節機構 ○石田賢司(金沢工大) 出村公成(金沢工大)</p>

9月16日(水)PM1			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>2A2</p> <p>OS: 人工筋アクチュエータ・センサーシステム</p> <p>安積欣志(産総研)</p> <p>2A2-01 12:30~ 進化する人工筋肉 - さらに広がる応用技術 千葉正毅(SRI) ○和氣美紀夫(HYPERDRIVE)</p> <p>2A2-02 12:45~ IPMCアクチュエータの非線形な入出力特性の実験的検証 ○椎葉賢一郎(名大) 高木賢太郎(名大) 安積欣志(産総研)</p> <p>2A2-03 13:00~ 空気圧アクチュエータを用いた超音波プローブ体表面上走査機構の開発と接触力予測制御 ○安藤洗一(農工大) 齊藤俊(農工大) 青木悠祐(農工大) 榊田晃司(農工大)</p> <p>2A2-04 13:15~ イオン導電性高分子アクチュエータの応答性 ○安積欣志(産総研) 竹内一郎(産総研)</p>	<p>2B2</p> <p>OS: 微細作業(2/2)</p> <p>谷川民生(産総研)</p> <p>2B2-01 12:30~ 植物細胞の成長特性を利用した構造体の作製 ○山本健太(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>2B2-02 12:45~ 自己組織化を利用した機能性マイクロツールの作製と操作 ○飯塚龍(東北大) 恩田一寿(東北大) 丸山央峰(東北大) 新井史人(東北大, CREST)</p> <p>2B2-03 13:00~ 細胞内環境計測のための機能性ナノツールの作製 ○丸山央峰(東北大) 港谷恭輔(東北大) 飯塚龍(東北大) 本田文江(法政大) 江島美穂(感染研) 新井史人(東北大)</p> <p>2B2-04 13:15~ カーボン構造体の自己形成とバイオアクチュエータへの応用 ○臼田敬介(農工大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>2B2-05 13:30~ オルガネラ機能制御のための細胞内ナノマシンの設計 ○松本拓巳(農工大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>2B2-06 13:45~ 微小アンカー型ツールを利用した細胞シートマニピュレーションによる接着力測定 ○上杉薫(農工大) 秋山義勝(東女医大) 大和雅之(東女医大) 岡野光夫(東女医大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p>	<p>2C2</p> <p>福祉・パワーアシスト(5/5)</p> <p>富沢哲雄(電通大)</p> <p>2C2-01 12:30~ 電動車いすにおける搭乗者の体格と姿勢を考慮した搭乗者挙動抑制制御 ○山下孔明(豊橋技科大) 野田善之(豊橋技科大) 三好孝典(豊橋技科大) 寺嶋一彦(豊橋技科大)</p> <p>2C2-02 12:45~ 受動関節マニピュレータを有するパーソナルロボットを用いた車いすの段差移動手法とその実験 ○池田英俊(富山高専) 山中法文(富山高専) 黒瀬拓朗(富山高専) 石橋守(富山高専) 神田暉(富山高専) 佐藤圭祐(富山高専) 中野栄二(千葉工大)</p> <p>2C2-03 13:00~ ミラー付きLRFを用いた電動車いすの危険回避に関する研究~下り段差検知・回避実験~ ○鈴木雄介(芝浦工大) 松本治(産総研) 足立吉隆(芝浦工大)</p> <p>2C2-04 13:15~ 日常生活支援を目指したインテリジェント車椅子の半自動操作 ○富沢哲雄(産総研) 田中秀幸(産総研) 角保志(産総研) 金奉根(産総研) 李在薫(産総研) 都ヒュンミン(産総研) 金容植(産総研) 谷川民生(産総研) 音田弘(産総研) 大場光太郎(産総研)</p> <p>2C2-05 13:30~ VR市街歩行環境シミュレータの試作 ○橋本智己(埼玉工大) 浜田利満(筑波学院大) 高倉保幸(埼玉医大) 山本満(埼玉医大総合医療センター) 赤澤とし子(北里大)</p> <p>2C2-06 13:45~ ウェアラブルナビゲーション装置のためのレーザレンジファインダを用いた自己位置推定 ○渡辺寛望(山梨大) 丹沢勉(山梨大) 小谷信司(山梨大)</p>	<p>2D2</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(5/8)</p> <p>沢崎直之(富士通研)</p> <p>2D2-01 12:30~ 移動・作業知能のための視覚に基づくロバストな知能モジュール群の開発~RTコンポーネントによる基本設計~ ○小笠原司(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 新井健生(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 溝口博(東京理科大学) 竹村裕(東京理科大学)</p> <p>2D2-02 12:45~ 移動・作業知能のための視覚に基づくロバストな知能モジュール群の開発~位置推定と再利用へ向けた通信支援~ ○末永剛(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 松本吉央(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2D2-03 13:00~ Multi-Surfaces SIFT Matching by Stereo Vision アムルアルマダ(阪大) ○前泰志(阪大) 新井健生(阪大) 大原賢一(阪大) 田窪朋仁(阪大)</p> <p>2D2-04 13:15~ Constructing a RT-component for GPU-based SIFT Feature Extraction ○崔宰溢(大阪大学) 前泰志(大阪大学) 高橋英泰(大阪大学) 大原賢一(大阪大学) 田窪朋仁(大阪大学) 新井健生(大阪大学)</p> <p>2D2-05 13:30~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト - 移動知能(サービス産業分野)の開発 - オフィスビル移動ロボットの知能化 青山元(富士重工) ○石川和良(富士重工) 足立佳儀(富士重工) 関淳也(富士重工) 石村左緒里(富士重工) 薩見雄一(富士重工)</p> <p>2D2-06 13:45~ 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト - RTM化におけるプログラム開発効率と品質の向上 - ○青山元(富士重工) 石川和良(富士重工) 足立佳儀(富士重工) 関淳也(富士重工) 石村左緒里(富士重工) 薩見雄一(富士重工)</p>

第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>2E2</p> <p>DS: IRT</p> <p>中井亮仁(東大)</p> <p>2E2-01 12:30~ 倒立二輪移動体PMRに対するスライダ機構の有効性 ○友國伸保(東大) 小竹元基(東大) 鎌田実(東大)</p> <p>2E2-02 12:45~ 大規模屋外三次元地図作成および地図を利用した倒立二輪型ロボットPMRの経路追従 ○加賀美聡(東大IRT) 花井亮(東大IRT) 畑尾直孝(東大IRT) 稲葉雅幸(東大IRT)</p> <p>2E2-03 13:00~ 屋内型パーソナルモビリティのハブティック操縦インタフェース ○高畑智之(東京大学) 中井亮仁(東京大学) 大村吉幸(東京大学) 檀山敦(東京大学) 友國伸保(東京大学) 岡部康平(東京大学) 松本潔(東京大学)</p> <p>2E2-04 13:15~ 思い出し支援のための日用品データベースシステム ○高橋桂太(東大) 横山大作(東大) 森武俊(東大) 植田亮平(東大) 山崎公俊(東大) 岡田慧(東大) 松本潔(東大)</p> <p>2E2-05 13:30~ 日用品データベースを利用する家事支援ロボットによる思い出し・片付け支援 ○山崎公俊(東大) 野沢峻一(東大) 植田亮平(東大) 槇俊明(東大) 森優人(東大) 岡田慧(東大) 松本潔(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2E2-06 13:45~ キッチンアシスタントロボットKARによる基本食器三種の手探り片付け行動の実現 ○水内郁夫(東京農工大) 藤本純也(東京大) 山本邦彦(東京大) 袖山慶直(東京大) 村松直矢(東京大) 太田茂樹(東京大) 本郷一生(東京大) 廣瀬俊典(東京大) 稲葉雅幸(東京大)</p> <p>2E2-07 14:00~ 筋のグルーピングに基づく二次計画法を用いたリアルタイム筋張力推定法 ○黒崎浩介(東大) 村井昭彦(東大) 中村仁彦(東大)</p>	<p>2F2</p> <p>OS: ロボティクス空間知能化</p> <p>橋本秀紀(東大) 國井康晴(中央大)</p> <p>2F2-01 12:30~ 既知形状ターゲットを用いたレーザーレンジファインダによる物体トラッキング ○佐々木毅(東大) 橋本秀紀(東大)</p> <p>2F2-02 12:45~ ユビキタスセンサによる独居高齢者見守りシステム ○徳舛彰(筑波大) 田中仁(筑波大) 高永順(筑波大) 鈴木拓央(筑波大) 中内靖(筑波大)</p> <p>2F2-03 13:00~ ユビキタスセンサによる省エネ支援システムの開発 ○徳舛彰(筑波大) 塚原みな(筑波大) 鈴木拓央(筑波大) 中内靖(筑波大)</p> <p>2F2-04 13:15~ ホームネットワーク用RTデバイスのモジュールデザイン ○米坂真司(阪大) 大原賢一(阪大) 田窪朋仁(阪大) 前泰志(阪大) 新井健生(阪大)</p> <p>2F2-05 13:30~ レーザーレンジファインダを用いた円柱対象物の位置推定手法 ○田村一(東京大学) 佐々木毅(東京大学) 橋本秀紀(東京大学) 井上文宏((株)大林組)</p>	<p>2G2</p> <p>サービスロボット(2/2)</p> <p>前山祥一(岡山大)</p> <p>2G2-01 12:30~ なにもできないロボットBabyloidの開発の試み ○加納政芳(中京大) 清水太郎(NAGAKUTE-M)</p> <p>2G2-02 12:45~ サービス工学におけるシステム応答時間のモデル化 ○魚住光成(三菱電機) 浅間一(東大)</p> <p>2G2-03 13:00~ 清掃ロボットにおける安全設計 青山元(富士重工) 石川和良(富士重工) 足立佳儀(富士重工) 関淳也(富士重工) 石村左緒里(富士重工) 薩見雄一(富士重工) ○近藤雅人(明治大)</p> <p>2G2-04 13:15~ サービスロボットのカセンサレス制御 ○亀井泉寿(安川電機) 神谷陽介(安川電機) 足立勝(安川電機) 永田英夫(安川電機)</p> <p>2G2-05 13:30~ オフィス用サービスロボットの開発 - 第4報: オフィスロボットの安全性能の実現 - ○日高洋士(富士通株式会社) 村瀬有一(富士通株式会社) 羽田芳朗(富士通株式会社) 神田真司(富士通株式会社)</p> <p>2G2-06 13:45~ オフィス用サービスロボットの開発 - 第5報: ZMP規範による運用性向上 - ○日高洋士(富士通研究所) 村瀬有一(富士通研究所) 羽田芳朗(富士通研究所) 神田真司(富士通研究所)</p> <p>2G2-07 14:00~ オンデマンドバス運行ログの商業施設配置への活用 大和裕幸(東京大学) ○飯坂祐司(東京大学) 坪内孝太(東京大学) 杉本千佳(東京大学)</p> <p>2G2-08 14:15~ オンデマンドバス導入設計シミュレーターの開発 ○坪内孝太(東大) 大和裕幸(東大) 杉本千佳(東大)</p>	<p>2H2</p> <p>触覚・力覚提示</p> <p>昆陽雅司(東北大)</p> <p>2H2-01 12:30~ MR流体ブレーキを用いた2次元パッシブ型力覚提示システムによる力覚提示実験 ○西脇和弘(阪大) 原口真(阪大) 金英(阪大) 古荘純次(阪大)</p> <p>2H2-02 12:45~ 冗長個数のERブレーキを用いた力覚提示システムの研究開発および上肢リハビリテーション支援装置への応用検討 ○小林弘(阪大) 原口真(阪大) 古荘純次(阪大)</p> <p>2H2-03 13:00~ 力覚提示機能を有するマスタスレーブハンドの開発 - 力覚検知手法の開発 - ○加藤奨一(芝工大) 小山浩幸(芝工大) 山本紳一郎(芝工大) 米田隆志(芝工大)</p> <p>2H2-04 13:15~ 体積保存型変形計算モデルと双方向適応制御系を組み合わせたむだ時間なし力呈示システム ○中山学之(名工大) 尾畑宏幸(名工大) 松橋祐太(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>2H2-05 13:30~ 減速機構が力覚に及ぼす影響の定量的評価 ○反保紀昭(横国大) 原正之(スイス連邦工科大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>2H2-06 13:45~ 現場で位置と力覚を同時に提示可能な技能体験システムの開発 ○坂口正道(名工大) 藤本英雄(名工大) 武居直行(首都大)</p> <p>2H2-07 14:00~ 制振・高速搬送を実現するインテリジェントクレーンとハブティックジョイスティックを用いた操作支援 ○佐藤隆史(豊橋技術科学大学) 野田善之(豊橋技術科学大学) 三好孝典(豊橋技術科学大学) 寺嶋一彦(豊橋技術科学大学) 柿原清章((株)ケーイーアール) 贅幸洋((株)ケーイーアール) 松戸一弘((株)ケーイーアール)</p> <p>2H2-08 14:15~ 移動ロボット用コクピットシステム:Hullの開発 - HallucII-Hull システムへの適用 - ○奥村悠(fuRo) 戸田健吾(fuRo) 大和秀彰(fuRo) 清水正晴(fuRo) 古田貢之(fuRo)</p>

第I室 (教育304)	第J室 (教育305)	第K室 (教育307)	第L室 (教育308)
<p>2I2</p> <p>センシング(2/2)</p> <p>飯島純一(明星大)</p> <p>2I2-01 12:30~ 照明変化にロバストな物体識別 ○市川修司(金沢工大) 出村公成(金沢工大)</p> <p>2I2-02 12:45~ 障害物検出のためのワイドレンジ超音波距離センサ ○塩澤奨(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 丹沢勉(山梨大) 清弘智昭(山梨大)</p> <p>2I2-03 13:00~ 頭部装着型マルチセンサによる生活環境モデリングの研究 ○矢口裕明(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>2I2-04 13:15~ 電源供給を必要としない2軸加速度可視化マーカ ○大政洋平(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>2I2-05 13:30~ 演算負荷を考慮したフィードバック構造による三次元姿勢推定 ○大和秀彰(千葉工大) 瀬戸文美(千葉工大) 清水正晴(千葉工大) 奥村悠(千葉工大) 戸田健吾(千葉工大) 古田貴之(千葉工大)</p> <p>2I2-06 13:45~ 回転式揺動機構を用いた三次元測域センサのためのコマンドシステム“SCIP-3D mini” ○松本光広(筑波大) 油田信一(筑波大)</p>	<p>2J2</p> <p>教育用ロボット</p> <p>原正之(スイスEPFL)</p> <p>2J2-01 12:30~ 環境教育用エコ・コミュニケーションロボットの開発 ○山崎明(東海大)</p> <p>2J2-02 12:45~ 数値計算ソフトウェアMATLABを用いたロボット工学教育における実験的試行ー学内のインストラクター育成とモデルベース開発の演習ー ○三田宇洋(マサワークスジャパン) 戸井田和重(マサワークスジャパン) 深津明生(サイバネットシステム(株)) 南方英明(千葉工大) 大久保宏樹(千葉工大) 米田完(千葉工大) 富山健(千葉工大)</p> <p>2J2-03 13:00~ メカトロニクス教材の発展的な活用 ○久芳頼正(足利工大) 石原学(小山高専) 松本直文(足利工大) 山城光雄(足利工大) 横田孝雄(足利工大)</p> <p>2J2-04 13:15~ 教育用2輪倒立振りロボットの開発ー機構の設計および制御の実装ー 中橋龍(早稲田大学) ○木下純一(早稲田大学) 竹崎裕紀(早稲田大学) ソリスホルヘ(早稲田大学) 高西淳夫(早稲田大学)</p> <p>2J2-05 13:30~ ものづくり教育:筋電制御機器の理解と創作 ○松下光次郎(阪大) 横井浩史(電通大)</p>	<p>2K2</p> <p>OS: 多関節構造体の運動理論(2/2)</p> <p>川村貞夫(立命館大)</p> <p>2K2-01 12:30~ 多関節ロボットの受動周期運動生成を目的とした遅延フィードバック制御を含む系の安定性解析 ○植村充典(立命館大) 呂廣強(立命館大) 川村貞夫(立命館大) 馬書根(立命館大)</p> <p>2K2-02 12:45~ 関節運動ごとに異なる時間軸変換によるロボットの基底運動合成法 ○石坪智也(立命館) 関本昌紘(立命館) 川村貞夫(立命館)</p> <p>2K2-03 13:00~ 遊脚収縮と脚質量が動歩行に与える影響について ○浅野文彦(北陸先端大)</p> <p>2K2-04 13:15~ ヒトとロボットの協働作業における動力学的役割分担 ○平井宏明(阪大) 上羽亮平(三菱重工) ファンハン(阪大) 宮崎文夫(阪大)</p> <p>2K2-05 13:30~ 部分空間法と重力補償による運動アシストのモデル推定 ○玄相昊(ATR/NICT) 松原崇充(奈良先端大/ATR)</p>	<p>2L2</p> <p>脳神経機能計測・評価</p> <p>金子真(阪大)</p> <p>2L2-01 12:30~ 脳波に連動したニューラルネットワークによるロボット制御 ○塗師岡延寛(富山大) 今枝毅泰(富山大) 川原茂敬(富山大) チャビゲンツィ(富山大)</p> <p>2L2-02 12:45~ ロボット支援を伴うセル生産組立での作業支援が作業者に与える精神的負荷の生理評価 ○加藤龍(東大) 新井民夫(東大)</p> <p>2L2-03 13:00~ 位相平面ノイズチェッカー内臓型脳波計の開発 溝上浩司(溝上PROJECT JAPAN) ○金子真(大阪大)</p> <p>2L2-04 13:15~ α波は集中的触動作時にも現れる一事実の検証ー ○伸澤佑一(大阪大) 則定孝彰(大阪大) 溝上浩司(MIZOUE PROJECT JAPAN) 東森充(大阪大) 金子真(大阪大)</p> <p>2L2-05 13:30~ α波は集中的触動作時にも現れる ○則定孝彰(阪大) 伸澤佑一(阪大) 溝上浩司(Mizoue Project Japan) 東森充(阪大) 金子真(阪大)</p> <p>2L2-06 13:45~ 携帯型BMI システムの改良と車椅子自動操縦タスクの多様化 ○坂本博一(電通大) 青木治雄(電通大) 田中一男(電通大) 大竹博(電通大)</p> <p>2L2-07 14:00~ 指先力調節における示指の操作性と大脳賦活状態 ○竹田滋紀(同志社大) 積際徹(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p>

9月16日(水)PM1

第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
<p>2M2</p> <p>OS: 外乱オブザーバ</p> <p>大石潔(長岡技科大)</p> <p>2M2-01 12:30~ マルチラテラル制御のための環境データメモリを用いた環境クオリヤの実現 ○横倉勇希(慶應大) 桂誠一郎(慶應大)</p> <p>2M2-02 12:45~ Development of Disturbance Observer and its Applications to Sensorless Force Control ○Mitsantisuk Chowarit(長岡技科大) Tran Phuong Thao(長岡技科大) 大石潔(長岡技科大) 漆原史朗(長岡技科大) 桂誠一郎(慶應大)</p> <p>2M2-03 13:00~ 外乱オブザーバを用いた1- PD力制御系によるセンサレス力制御 ○嶋田直樹(長岡技科大) 大石潔(長岡技科大) 宮崎敏昌(長岡高専)</p> <p>2M2-04 13:15~ 柔軟性を有するハプティックシステムのバイラテラル力覚フィードバック制御 ○萬修太郎(慶應大) 桂誠一郎(慶應大)</p> <p>2M2-05 13:30~ ハプティックペダルによるモバイルハブットのバイラテラル力覚フィードバック制御 ○永瀬一貴(慶應大) 大倉武(慶應大) 山之内亘(慶應大) 桂誠一郎(慶應大)</p> <p>2M2-06 13:45~ 産業用ロボットの推定負荷情報に基づくロバスト位置制御系設計 ○吉岡崇(長岡技科大) 尾形頭國(長岡技科大) 熊谷聡(長岡技科大) 大石潔(長岡技科大) 漆原史朗(長岡技科大) 宮崎敏昌(長岡高専)</p>	<p>2N2</p> <p>DS: 我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~(2/2)</p> <p>小平紀生(三菱電機)</p> <p>2N2-01 12:30~ IHIにおけるロボット技術の開発と展開 ○村上弘記(IHI) 曾根原光治(IHI)</p> <p>2N2-02 12:45~ 東急建設における建設RTシステム事例紹介 -建設業でのRT施工技術の取り組み- ○柳原好孝(東急建設)</p> <p>2N2-03 13:00~ 安川電機のロボット技術開発 ○足立勝(安川電機)</p> <p>2N2-04 13:15~ カワサキロボットの紹介 -製品展開・研究開発- ○志子田繁一(川崎重工業) 久保田哲也(川崎重工業)</p> <p>2N2-05 13:30~ パートナーロボット開発における要素技術 ○吉川正(トヨタテクニカルディベロップメント(株)) 尹英杰(トヨタテクニカルディベロップメント(株))</p> <p>2N2-06 13:45~ ファナック株式会社 -知能ロボットによるロボット化の推進- ○小坂哲也(ファナック株式会社)</p> <p>2N2-07 14:00~ 三菱電機のロボット事業紹介 樋口峰夫(三菱電機) ○前川清石(三菱電機) 奥田晴久(三菱電機)</p> <p>2N2-08 14:15~ デンソーロボット -高品質な"ものづくり"へのこだわりから生まれる- ○熊坂静香((株)デンソーウェーブ) 小山俊彦((株)デンソーウェーブ)</p>	<p>2O2</p> <p>IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan & Robotics Research in the World Osumi H.(Chuo Univ.) Wakita Y.(AIST)</p> <p>2O2-01 12:30~ Autonomous Hovering of Quad-rotor MAV by Means of on Ground Stereo Vision System ○Pebrianti Dwi (Chiba Univ.) Wei Wang (Chiba Univ.) Iwakura Daisuke (Chiba Univ.) Nonami Kenzo (Chiba Univ.)</p> <p>2O2-02 12:50~ A Human Movement Profile Classifier Using Self Organized Maps in the 4W1H Architecture ○Palafox Leon (Univ of Tokyo) Hashimoto Hideki (Univ of Tokyo)</p> <p>2O2-03 13:10~ A Model of Muscle Fatigue for Quantitative Estimation ○SOO Yewguan (Univ of Tokyo) Yokoi Hiroshi (Univ. of Electro-Communications) Arai Tamio (Univ of Tokyo) Kato Ryu (Univ. of Tokyo) Ota Jun (Univ. of Tokyo)</p> <p>2O2-04 13:30~ Evolving Robust Humanoid Controllers ○Hettiarachchi Dhammika Suresh (Univ of Tokyo) Vatanutanon Jiradej (Univ of Tokyo) Iba Hitoshi (Univ. of Tokyo)</p> <p>2O2-05 13:50~ On Designing a Compact Redundant Manipulator System with Multiple Goals ○Gueta Lounell B. (Univ of Tokyo) Chiba Ryosuke (Univ of Tokyo) Arai Tamio (Univ of Tokyo) Ueyama Tsuyoshi (DENSO WAVE)</p> <p>2O2-06 14:10~ Come on in, our community is wide open for Robotics research! ○Oyama Akihisa (Willow Garage) Chitta Sachin (Willow Garage) Conley Ken (Willow Garage) Bradski Gary (Willow Garage) Konolige Kurt (Willow Garage) Gousine Steve (Willow Garage)</p>	<p>2P2</p> <p>OS: 2足歩行の新展開(2/2)</p> <p>藤本康孝(横国大)</p> <p>2P2-01 12:30~ 能動/受動複合関節の新機構とそれを用いた二足歩行ロボットTOKAI-ROBO-HABILIS2 -自己エネルギー回収・利用機構と遊脚相の制御- ○高橋雅宏(東海大)</p> <p>2P2-02 12:45~ 能動/受動複合関節の新機構とそれを用いた二足歩行ロボットTOKAI-ROBO-HABILIS2 -4リンク機構を用いた関節の安定性について- ○越智宏(東海大)</p> <p>2P2-03 13:00~ PDAC constantの適応制御に基づく3次元歩行の高速安定化 ○青山忠義(名古屋大) 関山浩介(名古屋大) 長谷川泰久(筑波大) 福田敏男(名古屋)</p> <p>2P2-04 13:15~ 二足歩行ロボットにおけるオートバランスとパワーアシストのハイブリッド制御 ○金岡克弥(立命館大)</p> <p>2P2-05 13:30~ 弾性関節を有する2足歩行ロボットの直立・歩行への検討 ○須賀貴裕(横国大) 藤本康孝(横国大) 奥村俊平(横国大) 河村篤男(横国大)</p> <p>2P2-06 13:45~ Eulerian ZMP Resolution Based Bipedal Walking Trajectory Generation ○ウグルウバルカン(横国大) 河村篤男(横国大)</p>

9月16日(水)PM1		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>2Q2</p> <p>移動ロボット(制御)(4/4)</p> <p>辰野恭市(名城大)</p> <p>2Q2-01 12:30~ 再利用性を考慮した移動ロボット用ソフトウェアモジュールの開発 一目的地までの指定経路走行に適した障害物回避手法— ○石田卓也(富士ソフト(株)) 山田大地(富士ソフト(株)) 岡村公望(富士ソフト(株)) 大矢晃久(筑波大) 油田信一(筑波大)</p> <p>2Q2-02 12:45~ 歩行者の軌跡情報を用いた屋外ナビゲーション ○松永典之(奈良先端大) 竹村憲太郎(奈良先端大) 高松淳(奈良先端大) 小笠原司(奈良先端大)</p> <p>2Q2-03 13:00~ 柔軟な道路モデルと複数センサ情報の時系列統合によるオンライン道路境界モデリング 松下純輝(阪大) ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>2Q2-04 13:15~ らせん路自律登坂制御におけるらせんリードの導出 ○永野顕法(龍谷大) 岩本太郎(龍谷大)</p> <p>2Q2-05 13:30~ 移動ロボットの自律遠隔融合制御に関する研究 ○高木薫(三重大学)</p> <p>2Q2-06 13:45~ 最短目標点探索を用いた3次元経路制御 ○守屋元道(神奈川大) 福永彰彦(神奈川大) 江上正(神奈川大)</p> <p>2Q2-07 14:00~ 走行経路生成のための単一レーザスキャナを用いた道路境界推定 ○斉藤哲平(明治大) 坂井敦(明治大) 黒田洋司(明治大)</p> <p>2Q2-08 14:15~ 30m超軌間レールの軌道測定装置の開発 ○館形和典(東理大)</p>	<p>2R2</p> <p>OS: ビジュアルフィードバック</p> <p>柴田昌明(成蹊大学)</p> <p>2R2-01 12:30~ センサレスロボットハンドによるビジュアルフィードバック把持制御の可能性 ○園田健一(芝浦工業大) 島田明(芝浦工業大)</p> <p>2R2-02 12:45~ ハンドアイロボットによる複数特徴点をもつ移動観測対象の追従視制御 ○伊藤正英(成蹊大学) 柴田昌明(成蹊大学)</p> <p>2R2-03 13:00~ 同軸二輪駆動型移動マニピュレータによる移動物体追従制御 岩瀬信広(慶大) ○藤本祐介(慶大) 村上俊之(慶大)</p> <p>2R2-04 13:15~ 単一CCDカメラと測域センサを用いた移動ロボット制御 ○長原大輔(香川大) 高橋梧(香川大)</p> <p>2R2-05 13:30~ 軸足のねじれを活用した二足歩行ロボットの視覚フィードバック進行方向制御の検討 ○伊藤正紀(千歳科技大) 小田尚樹(千歳科技大)</p> <p>2R2-06 13:45~ 対象物追従歩行の高速化に向けた可変ゲイン制御の性能評価 ○浅野洋介(木更津高専)</p>	<p>2S2</p> <p>OS: デジタルヒューマン</p> <p>堀俊夫(産総研)</p> <p>2S2-01 12:30~ 日常生活プロトコルデータを用いた生活機能構造の理解 ○白石康星(東京理科大&産総研) 西田佳史(産総研&CREST,JST) 本村陽一(産総研&CREST,JST) 溝口博(東京理科大&産総研)</p> <p>2S2-02 12:45~ デジタルヒューマン解析を用いた設計支援の研究 ○志子田繁一(川崎重工業) 久保田哲也(川崎重工業)</p> <p>2S2-03 13:00~ 加速度センサアレイによる身体運動の計一センサリッチシステムに向けて ○山本知幸(北陸先端大) 松村耕平(北陸先端大)</p> <p>2S2-04 13:15~ 製品の使われ方と事故のデータに基づく大規模物理シミュレーションによる日常生活行動リスク予測システムの提案—ブランコ事故による頭部傷害の重症度分析への応用— ○小泉喜典(東理大, 産総研) 西田佳史(産総研, CREST/JST) 本村陽一(産総研, CREST/JST) 宮崎祐介(金沢大) 溝口博(東理大, 産総研)</p>

9月17日(木)AM			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>3A1</p> <p>ハンド(制御)</p> <p>前田雄介(横国大)</p> <p>3A1-01 9:30~ 可操作度保持型マルチフィンガ・アームロボットのアドミタンス制御の枠組 ○山田大輔(横国大) 堀貴之(横国大) 黄健(近畿大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3A1-02 9:45~ 複数可操作度を総合的に評価したマルチフィンガ・アームロボットのアドミタンス制御 ○堀貴之(横国大) 山田大輔(横国大) 黄健(近畿大) 豊田希(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3A1-03 10:00~ なじみを備えた多指ロボットハンドにおける手指姿勢・触覚情報の汎化学習に基づく操り動作の安定化 ○菊池大輔(早大) 笠井栄良(早大) 金天海(早大) 岩田浩康(早大高等研究所) 菅野重樹(早大)</p> <p>3A1-04 10:15~ 指先と対象物の相対距離に基づく多指ハンドロボットの制御-ソフトコンタクトの場合- ○林剛史(和大院) 長瀬賢二(和大)</p> <p>3A1-05 10:30~ 柔軟3本指ロボットハンドによる仮想フレームを用いた対象物体の位置・姿勢制御 ○田原健二(九州大, 理研) 有本卓(理研, 立命館大) 吉田守夫(理研)</p> <p>3A1-06 10:45~ バックドライバブルな油圧駆動ロボットハンドにおけるインピーダンス制御と把持 ○神永拓(JSPS・東大) 片山征大(東大) 甘利友也(東大) 小野倅也(東大) 下山雄士(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3A1-07 11:00~ 遊星歯車を用いた人工指の把持力制御 ○吉岡雅也(東海大)</p> <p>3A1-08 11:15~ ダイナミックリグラスピングにおける非対称物体のスローイング戦略 ○田中和仁(東京大)</p>	<p>3B1</p> <p>DS: 次世代アクチュエータ(1/3)</p> <p>樋口俊郎(東大)</p> <p>3B1-01 9:30~ Human-FriendlyアクチュエータのためのコンパクトMR流体クラッチ(CMRFC)の開発 ○菊池武士(大阪大) 大月喜久子(大阪大) 古荘純次(大阪大)</p> <p>3B1-02 9:45~ ERFを用いたマイクログリッパの開発 ○吉田和弘(東工大) 井手亨(東工大) 金俊完(東工大) 横田真一(東工大)</p> <p>3B1-03 10:00~ 磁気機能的流体を用いたフレキシブルラバーアクチュエータに関する基礎的検討 谷口浩成(津山高専) ○三宅正樹(津山高専) 鈴木康一(岡山大)</p> <p>3B1-04 10:15~ 横滑りを利用した能動スコープカメラの運動制御 ○澤田一奈(東北大) 昆陽雅司(東北大) 田所諭(東北大)</p> <p>3B1-05 10:30~ 正六面体と正八面体に基づく球面ステッピングモータのトルク特性 ○巖龍珠(産業技術総合研究所) 矢野智昭(産業技術総合研究所)</p> <p>3B1-06 10:45~ 錯覚を利用した触覚ディスプレイに関する研究 川邊雄二(名大) Chami Abdullah(名大) ○大岡昌博(名大) 宮岡徹(静理工大)</p>	<p>3C1</p> <p>OS: 人間機械協調(1/2)</p> <p>辻俊明(埼玉大)</p> <p>3C1-01 9:30~ 空気圧ゴム人工筋を用いた膝関節動作支援装置の開発 ○藤原啓輔(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 佐々木大輔(岡山大) 杉野真哉(岡山大) 真野洋平(岡山大) 千田益生(岡山大学病院) 那須巧(岡山大学病院)</p> <p>3C1-02 9:45~ コンパクトMR流体ブレーキを用いたインテリジェント短下肢装置(i-AFO)~3次試作機の開発と制御~ ○菊池武士(阪大) 谷田惣亮(滋賀医療) 大月喜久子(阪大) 安田孝志(滋賀医療) 古荘純次(阪大)</p> <p>3C1-03 10:00~ サーボブレーキ付きワイヤを用いた平面2自由度制御型運動支援システムの開発 ○鈴木桂太朗(東北大) 平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3C1-04 10:15~ キャスタを用いたパッシブ型全方向移動ロボットの運動制御 ○齋田匡男(東北大) 平田泰久(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3C1-05 10:30~ 人間の両手指に3軸方向の力を提示可能な両腕多指ハプティックインターフェイス ○吉川貴支(岐阜大学) 遠藤孝浩(岐阜大学) 川崎晴久(岐阜大学)</p> <p>3C1-06 10:45~ パワー増幅マスタスレーブシステムのための力順送型バイラテラル制御 ○金岡克弥(立命館大)</p> <p>3C1-07 11:00~ Force Sensor-less Power Assist Control with Variable Gain for Ball Screw Door Applications ○サルブッチヴァレリオ(東京大学) 呉世訓(東京大学) 堀洋一(東京大学)</p>	<p>3D1</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(6/8)</p> <p>萩田紀博(ATR)</p> <p>3D1-01 9:30~ CANopenを用いた組込RTC ○田中基雅(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p> <p>3D1-02 9:45~ 既存シミュレータを用いたRTコンポーネントのシミュレーション ○藤田恒彦(芝浦工大) 水川真(芝浦工大) 安藤吉伸(芝浦工大)</p> <p>3D1-03 10:00~ 移動ロボット用RTコンポーネントの共通インターフェース 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクトにおける移動1サブWG活動報告 ○清水 正晴(千葉工大) 喜多伸之(産総研) 齋藤俊久(セグウェイジャパン) 竹内栄二郎(東北大) 中島裕介(産総研) 武川直史(産総研) 林原靖男(千葉工大) 大和秀彰(千葉工大) 戸田健吾(千葉工大) 古田貴之(千葉工大) 水川真(芝浦工大)</p> <p>3D1-04 10:15~ 自律と操縦に対応した移動ロボット用RTCの開発 第9報: Segway-RMP200におけるデッドレコングの精度向上 ○前田弘文(IRS) 西谷幸久(近畿大) 高森年(IRS) 大坪義一(近畿大) 五百井清(近畿大) 田所諭(東北大) 松野文俊(京都市) 齋藤俊之(SJ) 五十嵐広希(京都市)</p> <p>3D1-05 10:30~ 自律と操縦に対応した移動ロボット用RTCの開発 第11報: 自由空間観測モデルによる未知物体にロボスタな自己位置推定RTC ○竹内栄二郎(東北大) 大野和則(東北大) 田所諭(東北大) 五十嵐広希(京都市) 齋藤俊久(セグウェイジャパン) 高森年(国際レスキューシステム研究機構) 松野文俊(京都市)</p> <p>3D1-06 10:45~ 自律と操縦に対応した移動ロボット用RTCの開発 第12報: ロボット操縦用iPhone通信モジュール ○佐藤徳孝(京大) 根和幸(京大) 松野文俊(京大) 齋藤俊久(セグウェイジャパン) 田所諭(東北大) 高森年(国際レスキューシステム研究機構)</p> <p>3D1-07 11:00~ 自律と操縦に対応した移動ロボット用RTCの開発 第10報: 速度制約領域を考慮した自律移動ロボットの行動計画 ○後藤清宏(電通大) 根和幸(京大) 松野文俊(京大)</p>

9月17日(木)AM

第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>3E1 DS: JST CREST 事故予防のための日常行動センシングおよび計算論の基盤 西田佳史(産総研)</p> <p>3E1-01 9:30~ 危険学プロジェクトの実行(その2) ○畑村洋太郎(工学院大)</p> <p>3E1-02 9:45~ 予防につながる傷害情報の収集に関する検討(第3報)ー現場検証の手順確立のための検討ー ○山中龍宏(緑園こどもクリニック)</p> <p>3E1-03 10:00~ 子どもの事故予防のための制御論的アプローチー乳幼児のよじ登り行動のセンシングと制御モデルの開発ー ○野守耕爾(早稲田大 & 産総研) 金一雄(Saki Corporation & 産総研) 西田佳史(産総研 & JST CREST) 本村陽一(産総研 & JST CREST) 山中龍宏(緑園こどもクリニック, 産総研 & JST CREST) 小松原明哲(早稲田大)</p> <p>3E1-04 10:15~ 傷害再現技術を利用した事故・虐待判別手法の開発 ○宮崎祐介(金沢大) 西田佳史(産総研) 山中龍宏(緑園こどもクリニック/産総研) 山本正二(千葉大) 岩瀬博太郎(千葉大)</p> <p>3E1-05 10:30~ 学校環境下の災害共済給付データを用いた典型的事故状況とコストの分析 北村光司(産総研) ○石川朋弘(理科大 & 産総研) 杉本裕(日本スポーツ振興センター) 西田佳史(産総研 & CREST JST) 山中龍宏(緑園こどもクリニック, 産総研 & JST CREST) 溝口博(理科大 & 産総研)</p> <p>3E1-06 10:45~ 保護者の意識変容モデル構築と子どもの傷害予防コンテンツ設計への応用 ○掛札逸美(産総研) 北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 本村陽一(産総研) 山中龍宏(産総研, 緑園こどもクリニック)</p> <p>3E1-07 11:00~ 時空間行動データからの再利用可能な知識獲得のためのモデリング手法に関する研究 ○北村光司(産総研) 西田佳史(産総研) 本村陽一(産総研)</p> <p>3E1-08 11:15~ ペイジアンネットによる大規模データからの条件付統計的プロセス制御 ○本村陽一(産総研)</p>	<p>3F1 OS: 倒立振り型移動ロボット 村上俊之(慶大) 島田明(芝浦工大)</p> <p>3F1-01 9:30~ 零空間制御に基づいた同軸二輪駆動型移動マニピュレータの起き上がり・着地制御 ○藤本祐介(慶大) 村上俊之(慶大)</p> <p>3F1-02 9:45~ 倒立振り型移動ロボットの高速運動制御 ○清水雄太(芝工大) 島田明(芝工大)</p> <p>3F1-03 10:00~ オブザーバを用いた一輪車ロボットの姿勢推定と摩擦同定 ○廣部貴文(横浜国立大学) スマディイサム(横浜国立大学) 藤本康孝(横浜国立大学)</p> <p>3F1-04 10:15~ 一輪車型ロボットにおけるYaw方向動作の一実現法 ○倉松竜也(慶大) 村上俊之(慶大)</p> <p>3F1-05 10:30~ Yaw Angular Momentum Generation of a Monowheel Robot with a Waist Joint スマディイサム(横浜国立大学) 廣部貴文(横国大) ○藤本康孝(横国大)</p>	<p>3G1 コミュニケーションインターフェイス 中田享(産総研)</p> <p>3G1-01 9:30~ VoiceCAIWA: 汎用コミュニケーション頭脳モジュール ○逸見拓生((株)ピートゥビーイー) 立石権太((株)ピートゥビーイー) 勝倉裕((株)ピートゥビーイー) 黄声揚((株)ピートゥビーイー)</p> <p>3G1-02 9:45~ 聴衆の人数に応じたプレゼンテーションのためのマルチモーダルプレゼンテーション言語MPMLの拡張 ○小宮一樹(東大) 執行恵太(東大) 柳瀬利彦(東大) 伊庭齊志(東大)</p> <p>3G1-03 10:00~ 対面ゲームにおける身体動作の有無とロボットに抱く印象の差異 ○花鳥直彦(室工大) 山下光久(室工大) 疋田弘光(室工大)</p> <p>3G1-04 10:15~ モーフィングを施したペトロボットの目のf-MRIによる印象解析 ○田中雅行(東京大学) 菊池吉晃(首都大学東京) 佐藤知正(東京大学) 森武俊(東京大学)</p> <p>3G1-05 10:30~ 家電機器操作のためのジェスチャー・インタフェースの検討 ○戸澤慶昭(電機大) 飯田直也(電機大) 中村明生(電機大)</p> <p>3G1-06 10:45~ 動作の制限を可視化する会議支援ロボット操作のためのインタフェース ○鈴木雄介(OKI) 福島寛之(OKI) 宮本一郎(OKI) 竹内晃一(OKI)</p> <p>3G1-07 11:00~ 実世界記号化と言語の推論に基づくインタラクションの想起 ○金澤稔(東大) 高野涉(東大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3G1-08 11:15~ マルチモーダルな物体概念に基づく語意の理解 ○中村友昭(電通大) 長井隆行(電通大) 岩橋直人(情報通信研究機構)</p>	<p>3H1 OS: 医療システム(1/2) 桂誠一郎(慶大) 下野誠通(横国大)</p> <p>3H1-01 9:30~ 超音波検査ロボットによるカサーボ/ビジュアルサーボ切り替え制御に基づいたプローブ走査支援システムの構築 ○青木悠祐(農工大) 金子健太(農工大) 高地悠貴(農工大) 榎田晃司(農工大)</p> <p>3H1-02 9:45~ 内視鏡下手術助手ロボットの足操作システムの試作 ○森田直也(大工大) 河合俊和(大工大) 望月修一(大工大)</p> <p>3H1-03 10:00~ 内視鏡下手術助手ロボットの既存鉗子開閉システムの機構試作 ○室谷友哉(大工大) 河合俊和(大工大)</p> <p>3H1-04 10:15~ Quantification and visualization of three-dimensional HIFU acoustic pressure distribution ○徐俊浩(東京大学) 小泉憲裕(東京大学) 鈴木悠悟(東京大学) 野宮明(東京大学) 吉澤晋(東京大学) 葭仲潔(東京大学) 杉田直彦(東京大学) 本間之夫(東京大学) 松本洋一郎(東京大学) 光石衛(東京大学)</p> <p>3H1-05 10:30~ 非侵襲超音波診断・治療統合システムにおける追従精度と安全性向上 ○小泉憲裕(東大) 徐俊浩(東大) 鈴木悠悟(東大) 野宮明(東大) 吉澤晋(東北大) 葭仲潔(東大) 杉田直彦(東大) 本間之夫(東大) 松本洋一郎(東大) 光石衛(東大)</p>

9月17日(木)AM

第I室(教育304)	第J室(教育305)	第K室(教育307)	第L室(教育308)
<p>3I1</p> <p>触覚センシング(1/2)</p> <p>田中由浩(名工大)</p> <p>3I1-01 9:30~ VDFオリゴマー触覚センサを用いた表面あらさ測定 ○高嶋一登(理研) 堀江聡(神戸大) 向井利春(理研) 石田謙司(神戸大) 上田裕清(神戸大)</p> <p>3I1-02 9:45~ 面分布型圧電触覚センサの開発 ○緒方博和(日大) 弓指保晃(日大) 大瀬智昭(日大) 内木場文男(日大)</p> <p>3I1-03 10:00~ 圧電振動型触覚センサによる滑り方向の検出 ○小坂祥太(名大) 中島正博(名大) 松浦英雄(名大) 福田敏男(名大)</p> <p>3I1-04 10:15~ 感圧導電性ゴムを用いた高感度型滑り触覚センサの研究開発 ○勅使河原誠一(電通大) 清水智(電通大) 多田隈建二郎(電通大) 明愛国(電通大) 石川正俊(東京大) 下条誠(電通大)</p> <p>3I1-05 10:30~ Sensitivity Enhancement of a Micro-scale Biomimetic Tactile Sensor with Epidermal Ridges ○張裕華(慶大) 前野隆司(慶大) 三木則尚(慶大)</p> <p>3I1-06 10:45~ ヒトの微小段差弁別における指紋の効果についての考察 ○田中直樹(岐阜大院) 川村拓也(岐阜大) 谷和男(岐阜大)</p>		<p>3K1</p> <p>ロボット機構(1/2)</p> <p>多田隈建二郎(電通大)</p> <p>3K1-01 9:30~ カム・ばねを用いた自重補償機構の設計・開発 ○武居直行(首都大) 池松貴史(首都大) 村山英之(トヨタ自動車) 藤本英雄(名工大)</p> <p>3K1-02 9:45~ 狭所移動機能を搭載したTensegrityロボットの試作 ○木野仁(福岡工業大学)</p> <p>3K1-03 10:00~ 多関節グリッパの新機構 ○内田貴揮(東海大学)</p> <p>3K1-04 10:15~ 段差乗り越え用車輪の開発 ○奥村克博(福岡県工技センター) 渡邊恭弘(福岡県工技センター) 鈴木徳義(三ツ和金属(株)) 神田敦司(RoboPlusひびきの(株)) 佐藤雅紀(ふくおかIST) 石井和男(九工大)</p> <p>3K1-05 10:30~ 台形歯をもつ変形クラウンギヤを用いた低バックラッシ減速機構のかみ合わせ ○佐々木裕之(鶴岡高専) 増山知也(鶴岡高専) 高橋隆行(福島大学)</p> <p>3K1-06 10:45~ 振りばねの直列構造に基づく重量物投擲のための瞬発力発生装置の開発 ○市川泰久(筑波大) 望山洋(筑波大) 藤本英雄(名工大)</p>	<p>3L1</p> <p>運動計測</p> <p>黄健(近畿大)</p> <p>3L1-01 9:30~ モーションキャプチャのための個人のモデル作成 ○元木雄一(横国大) 宮田なつき(産総研) 前田雄介(横国大)</p> <p>3L1-02 9:45~ Flexible Sensor Tubeによるモーションキャプチャシステム(FST-MG)の開発 ○大須賀公一(大阪大学) 和田貴志(旭光電機) 田中徹(旭光電機) 上田明寿(旭光電機)</p> <p>3L1-03 10:00~ 慣性誘発度メジャー:リーマン距離からの多関節リーチングの観測 ○関本昌紘(立命館大) 有本卓(立命館大 / 理研) Prilutsky Boris(ジョージア工科大) 伊坂忠夫(立命館大) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3L1-04 10:15~ 個性を考慮した周期的全身運動の予測 ○松原崇充(奈良先端大/ATR脳情報研究所) 玄相昊(ATR脳情報研究所) 森本淳(ATR脳情報研究所)</p> <p>3L1-05 10:30~ 歩行動画分析による間欠跛行の分類 ○佐能唯(金沢大) 渡辺哲陽(金沢大) 米山猛(金沢大) 鳥島康光(厚生連高岡病院) 林寛之(厚生連高岡病院) 横川文彬(厚生連高岡病院)</p> <p>3L1-06 10:45~ モーションキャプチャを用いた実環境での大きさ重さ錯覚現象の画像計測 ○黄健(近畿大) 谷野徹也(近畿大) 石川貴大(近畿大)</p>

9月17日(木)AM

第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
<p>3M1 ロボット制御(1/2) 相山康道(筑波大)</p> <p>3M1-01 9:30~ 視覚情報を陰的に利用した作業座標系での適応型PD制御 ○小澤隆太(立命大) 大林勇次郎(ニチリョー)</p> <p>3M1-02 9:45~ デジタル加速度制御を用いた非線形補償によるPID制御の性能向上 ○今川和夫(北大) 江丸貴紀(北大) 星野洋平(北大) 小林幸徳(北大)</p> <p>3M1-03 10:00~ Spherical 2D Inverted Pole Balancing using Inertia Flywheels ○ヤップフェイ イー(早大) 橋本周司(早大)</p> <p>3M1-04 10:15~ ステアリングをもつ3叉移動機構の速度可変経路追従フィードバック制御法 ○森永拓哉(青山学院大) 山口博明(青山学院大) 河上篤史(青山学院大)</p> <p>3M1-05 10:30~ 自律型ロボットの多様体理論による位置姿勢の制御 ○齋藤善文(佐賀大) 泉清高(佐賀大) 中村裕貴(佐賀大) 渡辺桂吾(岡山大)</p> <p>3M1-06 10:45~ 動力学エンジンODE用グラフィックライブラリの開発—drawstuff 上位互換ライブラリー—(第3報) ○細川和真(金沢工大) 出村公成(金沢工大)</p> <p>3M1-07 11:00~ 逆運動学Fuzzyモデルを用いた自転車ペダル回し協調作業小型2脚ロボット ○東條統(桐蔭横浜大) 森下武志(桐蔭横浜大)</p>	<p>3N1 DS: 我が研究室のRTセッション ~企業へ向けての技術情報~(1/2) 佐藤知正(東大)</p> <p>3N1-01 9:30~ 東北大学 内山・近野研究室のRT ○船川幸寛(東北大)</p> <p>3N1-02 9:45~ 豊橋技術科学大学 三浦研究室のRT: 屋外位置推定と道路環境認識 ○三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3N1-03 10:00~ 筑波大学 中内研究室のRT ○中内靖(筑波大) 鈴木拓夫(筑波大) 塚原みな(筑波大) 徳舛彰(筑波大) 梅澤伊織(筑波大)</p> <p>3N1-04 10:15~ 遠隔力感覚通信システム ○豊田希(横国大) 反保紀昭(横国大) 藪田哲郎(横国大)</p> <p>3N1-05 10:30~ 東京大学 佐藤・森研究室のRT 家庭内で物品収納・アクセスを支援する環境型ロボットシステム ○福井類(東京大学) 勝代雅行(東京大学) 森下広(東京大学) 森武俊(東京大学) 佐藤知正(東京大学)</p>	<p>3O1 IS: Humanoid 1 (Walking) Kheddar Abderrahmane (CNRS-LIRMM) Yoshida Eiichi (AIST)</p> <p>3O1-01 9:30~ Improving ZMP-based Control Model Using System Identification Techniques ○ Suleiman Wael (CNRS-AIST JRL) Kanehiro Fumio (AIST) Miura Kanako (AIST) Yoshida Eiichi (AIST)</p> <p>3O1-02 9:50~ Simulation Study of a Semi-Passive Dynamic Walking for a Humanoid Bipedal Robot with High Degrees of Freedom ○ OMER Aiman Musa M. (Waseda Univ.) GORBANI Reza (Univ. of Hawaii at Manoa) Lim Hun-ok (Univ. of Kanagawa) Takanishi Atsuo (Waseda Univ.)</p> <p>3O1-03 10:10~ Online Walking Motion Generation with Automatic Foot Step Placement ○ Herdt Andrei (INRIA and CNRS-AIST JRL) Diedam Holger (Univ. of Heidelberg) Wieber Pierre-Brice (INRIA and CNRS-AIST JRL) Dimitrov Dimitar (INRIA) Mombaur Katja (Univ. of Heidelberg) Diehl Moritz (Katholieke Univ. Leuven)</p> <p>3O1-04 10:30~ On the Problem of Online Footsteps Correction for Humanoid Robots ○ Perrin Nicolas (CNRS-LAAS) Stasse Olivier (CNRS-LAAS) Lamirault Florent (CNRS-LAAS) Evrard Paul (CNRS-LIRMM) Kheddar Abderrahmane (CNRS-LIRMM)</p>	<p>3P1 二足歩行ロボット(1/2) 梶田秀司(産総研)</p> <p>3P1-01 9:30~ 脚部にバラレルリンク機構を用いた2足ロコモータの開発(第19報: 外部環境からの外乱に対する補償制御) ○橋本健二(早大) 沢戸瑛昌(早大) 林昭宏(早大) 吉村勇希(早大) 服部賢太郎(早大) 浅野哲平(早大) 菅原雄介(東北大) 林憲玉(神奈川大) 高西淳夫(早大)</p> <p>3P1-02 9:45~ 路面検知可能なセンサ式足部機構を用いた不整地適応歩行の実現 ○西川浩介(早大) 服部賢太郎(早大) 橋本健二(早大) 濱雄一郎(早大) 近藤秀樹(早大) 清水自由理(早大) 竹崎裕記(早大) 姜賢珍(早大) 林憲玉(神奈川大・早大ヒューマノイド研究所) 高西淳夫(早大ヒューマノイド研究所) 菅敬介(トヨタ自動車(株)) 加藤恵輔(トヨタ自動車(株))</p> <p>3P1-03 10:00~ 小型二足ロボットによるスケート運動の実現 ○北川智之(横国大)</p> <p>3P1-04 10:15~ 二足ロボットの跳躍時の着地衝撃力を緩和する軌道生成 ○高岡志尚(横国大) 河村篤男(横国大)</p> <p>3P1-05 10:30~ 2質点モデルにおける跳躍ロボットの設計指針 ○西田祐也(九工大) 園田隆(ふくおかIST) 石井和男(九工大)</p> <p>3P1-06 10:45~ 弾性体の曲げと振じれを伴う飛び移り座屈を用いた小型跳躍ロボット 山田篤史(名工大) ○豆田浩志(名工大) 望山洋(筑波大) 藤本英雄(名工大)</p>

9月17日(木)AM		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>3Q1</p> <p>移動ロボット(機構)(2/2)</p> <p>小森谷清(都立産技研)</p> <p>3Q1-01 9:30~</p> <p>1自由度球体ロボットの開発</p> <p>○豊泉徹平(東京大学)</p> <p>米倉将吾(東京大学)</p> <p>河口洋一郎(東京大学)</p> <p>神村明哉(産業総合技術研究所)</p> <p>多田隈理一郎(フランス国立科学研究センター)</p> <p>3Q1-02 9:45~</p> <p>SSMによるアーティキュレート式車両ロボットの軌道誘導</p> <p>滝田好宏(防衛大)</p> <p>○笠井健司(防衛大)</p> <p>伊達央(防衛大)</p> <p>3Q1-03 10:00~</p> <p>全方向移動型可搬式地震動シミュレータ“地震ザブトン”の開発</p> <p>○松平昌之(白山工業(株))</p> <p>山口龍介(東工大)</p> <p>平山義治(白山工業(株))</p> <p>王猛(東工大)</p> <p>吉田稔(白山工業(株))</p> <p>翠川三郎(東工大)</p> <p>広瀬茂男(東工大)</p> <p>3Q1-04 10:15~</p> <p>在宅酸素療法用酸素ボンベ搬送移動体の提案</p> <p>○谷篤(東京工業大学)</p> <p>遠藤玄(東京工業大学)</p> <p>広瀬茂男(東京工業大学)</p> <p>3Q1-05 10:30~</p> <p>ガス管内検査システムのためのパネ状移動ロボットSPRINGの開発</p> <p>○大須賀公一(大阪大学)</p> <p>田村至(大阪ガス)</p> <p>田中徹(旭光電機)</p> <p>和田貴志(旭光電機)</p> <p>3Q1-06 10:45~</p> <p>平行2輪倒立振り子型マイクロモビリティ群の特徴と仕様</p> <p>○松本治(産総研)</p> <p>竹田年延(産総研)</p> <p>堀内英一(産総研)</p> <p>小谷内範穂(産総研)</p> <p>小森谷清(都立産技研)</p> <p>橋本隆志(日産自動車)</p> <p>安藤敏之(日産自動車)</p> <p>巖柱二郎(日産自動車)</p> <p>3Q1-07 11:00~</p> <p>人型上半身保有クローラロボットによる遠隔不整地高速走破</p> <p>○星勝之(茨城大)</p> <p>福岡泰宏(茨城大)</p> <p>南方伸之(茨城大)</p> <p>今井祐介(茨城大)</p>	<p>3R1</p> <p>高速ビジョン・ビジュアルサーボ</p> <p>橋本浩一(東北大)</p> <p>3R1-01 9:30~</p> <p>高速ビジョンシステムを用いた2リンクフレキシブルアームの制御</p> <p>○村中裕之(立命館大)</p> <p>3R1-02 9:45~</p> <p>駆動鏡面式超高速アクティブビジョン</p> <p>○奥村光平(東大)</p> <p>奥寛雅(東大)</p> <p>石川正俊(東大)</p> <p>3R1-03 10:00~</p> <p>光学系と画像処理系の速度を整合した高速フォーカスビジョン</p> <p>○奥寛雅(東大)</p> <p>石川貴彦(NTT)</p> <p>石川正俊(東大)</p> <p>3R1-04 10:15~</p> <p>全方位マルチビジョンシステムOPTZを用いたビジュアルサーボイング</p> <p>○木戸耕太(工芸大)</p> <p>鈴木秀和(工芸大)</p> <p>3R1-05 10:30~</p> <p>金魚すくいロボットGOSH(GOIdfish)の開発(第2報)</p> <p>○山本芳彦(サンテクノカレッジ山梨大学)</p> <p>渡辺寛望(山梨大学)</p> <p>丹沢勉(山梨大学)</p> <p>小谷信司(山梨大学)</p>	<p>3S1</p> <p>DS: 認知発達ロボティクス(1/2)</p> <p>浅田稔(阪大)</p> <p>3S1-01 9:30~</p> <p>共創知能機構: 認知発達のモデル化</p> <p>○乾敏郎(京都大学・JST ERATO)</p> <p>永井知代子(JST ERATO)</p> <p>小川健二(JST ERATO)</p> <p>竹村尚大(JST ERATO)</p> <p>3S1-02 9:45~</p> <p>Shared Circuits for action representation, agency and space</p> <p>○ピツティアレックス(科学技術振興機構)</p> <p>國吉康夫(科学技術振興機構)</p> <p>3S1-03 10:00~</p> <p>胎児の子宮内環境における触覚と反射的行為の自己組織化</p> <p>○森裕紀(JST ERATO 浅田共創知能システムプロジェクト, 東大)</p> <p>國吉康夫(JST ERATO 浅田共創知能システムプロジェクト, 東大)</p> <p>3S1-04 10:15~</p> <p>筋骨格赤ちゃんロボットのロコモーション獲得</p> <p>○成岡健一(JST, 阪大)</p> <p>細田耕(JST, 阪大)</p> <p>3S1-05 10:30~</p> <p>物理的な人間-ロボット間インタラクションを利用した柔軟関節ロボットの運動学習</p> <p>○池本周平(大阪大)</p> <p>ベン・アモルヘニ(フライベルグ大)</p> <p>港隆史(JST-ERATO)</p> <p>石黒浩(大阪大)</p> <p>ユングバーンハード(フライベルグ大)</p>

9月17日(木)PM1			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>3A2</p> <p>ハンド(把持計画)</p> <p>辻徳生(産総研)</p> <p>3A2-01 12:30~ 楕円形状を有する2次元物体把持の数値シミュレータ構築法 ○吉田守夫(理研) 有本卓(立命大/理研) 田原健二(九大/理研)</p> <p>3A2-02 12:45~ 接触面曲率情報を用いた多指ハンドの把持計画 ○辻徳生(産総研) 原田研介(産総研) 金子健二(産総研)</p> <p>3A2-03 13:00~ 二次元複数対象物把握系の安定性解析 山田貴孝(岐阜大) ○山中 秀一(名工大) 山田学(名工大) 舟橋康之(中京大) 山本秀彦(岐阜大)</p> <p>3A2-04 13:15~ 曲面の幾何学を考慮した三次元把握系の安定性解析 山田貴孝(岐阜大) ○滝俊也(名古屋工業大学) 山田学(名古屋工業大学) 舟橋康行(中京大) 山本秀彦(岐阜大)</p> <p>3A2-05 13:30~ 関節トルク・速度対に基づく把持システム可操作性指標 ○渡辺哲陽(金沢大)</p> <p>3A2-06 13:45~ 三次元多指ケーシングの条件精緻化とアーム・ハンドによるケーシング動作計画 ○横田諭(横国大) 沖田賢亮(横国大) 前田雄介(横国大)</p> <p>3A2-07 14:00~ 把持・マニピュレーションにおける不静定接触力の静力学的解析—新しい定式化の提案— ○後藤純伸(横国大) 前田雄介(横国大) 横田諭(横国大)</p> <p>3A2-08 14:15~ 環境を利用したケーシングマニピュレーションの定式化と計画 ○横井亮(横国大) 小林達也(コマツ) 前田雄介(横国大)</p>	<p>3B2</p> <p>DS: 次世代アクチュエータ(2/3)</p> <p>大岡昌博(名大)</p> <p>3B2-01 12:30~ 空気疎密波の重畳による空圧アクチュエータ駆動システムの研究(第4報:複数のバルブの独立駆動) ○西岡靖貴(岡山大) 鈴森康一(岡山大) 神田岳文(岡山大) 脇元修一(岡山大)</p> <p>3B2-02 12:45~ Compliance and Viscosity Control for Intelligent Pneumatic Cylinder ○アハマドアティフ(岡山大) 鈴森康一(岡山大)</p> <p>3B2-03 13:00~ 空気圧アクチュエータを用いた粗微動ステータジ ○新井豪(東工大) 川嶋健嗣(東工大) 只野耕太郎(東工大) 藤田壽憲(東京電機大) 香川利春(東工大)</p> <p>3B2-04 13:15~ 大腸内視鏡誘導多段階ラバーアクチュエータの製作と基礎実験 ○脇元修一(岡山大) 鈴森康一(岡山大) 西岡靖貴(岡山大)</p> <p>3B2-05 13:30~ 空気圧ゴム人工筋を用いた歩行動作支援装置の開発 ○杉野真哉(岡山大) 則次俊郎(岡山大) 高岩昌弘(岡山大) 佐々木大輔(岡山大) 藤原啓輔(岡山大)</p> <p>3B2-06 13:45~ 高出力水圧駆動McKibben型人工筋の開発 盛真唯子(岡山大) ○潮崎晴紀(岡山大) 鈴森康一(岡山大) 高橋正幸(新明和工業株式会社) 細谷高司(新明和工業株式会社) 竹松愛実(新明和工業株式会社)</p>	<p>3C2</p> <p>OS: 人間機械協調(2/2)</p> <p>平田泰久(東北大)</p> <p>3C2-01 12:30~ 力伝達調整機構を有するマンマシンインターフェースの開発 ○積部徹(同志社大) 渡部祐樹(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>3C2-02 12:45~ 高バックドライバビリティを有するスバイラルモータの駆動実験と外乱オブザーバによるセンサレス反力推定について ○浜田浩(横国大) 藤本康孝(横国大)</p> <p>3C2-03 13:00~ 多指ハプティックインターフェイスロボットHIROIIIと省配線制御システム ○遠藤孝浩(岐阜大) 川崎晴久(岐阜大) 毛利哲也(岐阜大) 石樽康彦((株)丸富精工) 松村雅人(イー・パレイ(株)) 瀬戸和美((株)テック技販) 下村尚之((株)ダイニチ)</p> <p>3C2-04 13:15~ 摩擦モーメント提示デバイスを用いたVR環境での物体操作 ○小出真也(岐阜大) 川崎晴久(岐阜大) 毛利哲也(岐阜大)</p> <p>3C2-05 13:30~ 全身触覚センサに基づく命令認識と安全化処理の実装 ○伊藤達也(埼玉大) 辻俊明(埼玉大)</p> <p>3C2-06 13:45~ 操作入力予測による操作支援と操作特性への影響 ○五十嵐洋(東京電機大)</p>	<p>3D2</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(7/8)</p> <p>大道武生(名城大)</p> <p>3D2-01 12:30~ 商品説明のためのコミュニケーション知能モジュール群の開発 ○秋本高明(ATR) 神田崇之(ATR) 佐竹聡(ATR) 下山昌也(ATR) 石井カルロス寿憲(ATR) 宮下敬宏(ATR) 萩田紀博(ATR) 黒木一成(イーガー) ラオシホン(オムロン) 日浦亮太(三菱重工)</p> <p>3D2-02 12:45~ 顔画像と音声入力を併用した発話区間推定コミュニケーション知能モジュール群の開発 ○伊藤順吾(イーガー) 日浦亮太(三菱重工) 石井カルロス寿憲(ATR) LAO Shihong(オムロン) 黒木一成(イーガー) 窪田修司(イーガー)</p> <p>3D2-03 13:00~ 24bitオーディオボードを使ったワイドレンジ音声認識 ○荒川隆行(NEC) 田中大介(NEC) 西沢俊広(NEC)</p> <p>3D2-04 13:15~ 音声合成RTCと仕草合成との連携 ○近藤玲史(NEC) 加藤正徳(NEC) 山下信行(NEC)</p> <p>3D2-05 13:30~ 画像音声情報統合による話者認識機能のRTコンポーネント化と機能検証 ○船田純一(NEC) 山下信行(NEC)</p>

9月17日(木)PM1

第E室(教育202)	第F室(教育210)	第G室(教育211)	第H室(教育301)
<p>3E2</p> <p>DS: ロボット大賞 藤本康孝(横国大)</p> <p>3E2-01 12:30~ 世界最小の2足歩行ロボット「i-Sobot」 技術開発の課題解決 ○渡辺公貴(株式会社タカラトミー)</p> <p>3E2-02 12:45~ 自動ページめくり器「ブックタイム」 ○中山廣雄(西澤電機計器)</p> <p>3E2-03 13:00~ 食の安心・安全に貢献する田植えロボット ○長坂善禎(農林水産省) 玉城勝彦(農研機構) 小林恭(農研機構)</p> <p>3E2-04 13:15~ ロボットを活用したエンジニア育成ソ リューションZMP e-nuvoシリーズ ○西村明浩(株式会社ゼットエムピー)</p> <p>3E2-05 13:30~ 組込型ロボットXR-Gシリーズ ○竹田滋(デンソーウェーブ) 加藤久喜(デンソーウェーブ) 徳光貴正(デンソーウェーブ)</p> <p>3E2-06 13:45~ 第10世代対応大型ガラス基板搬送用ク リーンロボット ○末吉智(安川電機)</p> <p>3E2-07 14:00~ 能動スコープカメラ ○田所諭(東北大/IRS) 昆陽雅司(東北大) 澤田一奈(東北大)</p> <p>3E2-08 14:15~ 超小型MEMS 3軸触覚センサチップ ○中井亮仁(東大) 田中悠輔(東大) 橋本康史(東大) 松本潔(東大) 下山勲(東大)</p>	<p>3F2</p> <p>RTミドルウェア・ソフトウェア 沢崎直之(富士通研)</p> <p>3F2-01 12:30~ 水平分散アーキテクチャを核としたロ ボットシステム -FDNet通信システム の設計とモニタシステムへの接続- ○徳田献一(和歌山大) 三輪昌史(徳島大)</p> <p>3F2-02 12:45~ ロボット間の協調動作を目指すロボット ミドルウェアFDNet-CMの開発 ○飯村昭洋(和歌山大) 徳田献一(和歌山大)</p> <p>3F2-03 13:00~ ロボットソフトウェアの再利用性を高め るハンドリング作業のためのコンポー ネント構成 ○香月理絵((株)東芝) 西山学((株)東芝) 大賀淳一郎((株)東芝) 中本秀一((株)東芝) 吉見卓(芝工大)</p> <p>3F2-04 13:15~ ステレオ視による3次元物体位置姿勢 計測とそのRTコンポーネント化 ○丸山健一(産総研) 川端聡(産総研) 河井良浩(産総研) 富田文明(産総研)</p> <p>3F2-05 13:30~ マーカ1点の複数回撮影によるハンドア イシステムの簡便な較正法とそのRTコ ンポーネント化 ○川端聡(産総研) 丸山健一(産総研) 河井良浩(産総研)</p> <p>3F2-06 13:45~ 小型ロボット用高速Linuxボードの開発 ○三好崇生(イクスリサーチ) 日高芳智(イクスリサーチ) 山崎文敬(イクスリサーチ)</p> <p>3F2-07 14:00~ Linux with RT-Preemptible Patchを用 いたロボットシステムの実時間制御 ○白井伸明(都市大) 羽鳥裕樹(都市大) 佐藤大祐(都市大) 金宮好和(都市大)</p>	<p>3G2</p> <p>家庭用ロボット 山崎公俊(東大)</p> <p>3G2-01 12:30~ 既存家電の消費電流監視および電源 制御を可能にする知能化電源タップ 福井類(東大) ○後迫弘明(東大) 下坂正倫(東大) 野口博史(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p> <p>3G2-02 12:45~ Goal Selection for a Busy Robot Tour Guide 福永アレックス(東工大) ○柳瀬利彦(東大) 伊庭斉志(東大)</p> <p>3G2-03 13:00~ 家庭用コンテナ運搬ロボットのための計 測・制御スキームの提案 ○福井類(東京大学) 森武俊(東京大学) 佐藤知正(東京大学)</p> <p>3G2-04 13:15~ ロボットアームによる食器洗浄機への食 器片付け動作の実現 ○丸山健一(産総研) 中村信吾(立命館大) ○永田一将(立命館大) 杉山正治(立命館大) 小枝正直(大阪電気通信大) 吉川恒夫(立命館大)</p> <p>3G2-05 13:30~ 市販のポリッシュを2対用いた全方向移 動可能床磨きロボットの開発 ○布施嘉裕(山梨県富士工技) 吉村千秋(山梨県富士工技) 西村通喜(山梨県富士工技) 古屋雅章(山梨県富士工技) 佐野正明(山梨県富士工技) Nguyen Van Minh(山梨大) 丹沢勉(山梨大) 渡辺寛望(山梨大) 小谷信司(山梨大) 清弘智昭(山梨大)</p> <p>3G2-06 13:45~ 自己組織化マップを用いたユーザ固有 の状況判断モデルの獲得 ○石川牧子(東大) 野口博史(東大) 森武俊(東大) 佐藤知正(東大)</p>	<p>3H2</p> <p>OS: 医療システム(2/2) 下野誠通(横国大) 桂誠一郎(慶大)</p> <p>3H2-01 12:30~ バルーン膨張現象を利用した触覚セ ンサ:シリッジを用いたセンサシステム の試作 ○堂本和樹(名工大) 田中由浩(名工大) 佐野明人(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>3H2-02 12:45~ 圧力および振動センサを利用した吸引 状態の判別方法 ○多田泰徳(名工大) 佐野明人(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>3H2-03 13:00~ 柔軟物を利用した柔軟組織の触感呈示 ディスプレイ ○石橋良太(名工大) 佐野明人(名工大) 藤本英雄(名工大)</p> <p>3H2-04 13:15~ 作業空間における力センサレスバイラ テラル制御系の考察 ○田井秀昭(慶大) 村上俊之(慶大)</p> <p>3H2-05 13:30~ 機能別実効筋理論を用いた筋群別筋張 力推定手法 ○杉野貴基(三重大) 駒田諭(三重大) 平井淳之(三重大)</p>

9月17日(木)PM1

第I室(教育304)	第J室(教育305)	第K室(教育307)	第L室(教育308)
<p>3I2</p> <p>触覚センシング(2/2)</p> <p>下条誠(電通大)</p> <p>3I2-01 12:30~ ハイブリッド触覚センサシステムとその微小変形量の推定方法の提案 ○称次金孝(岐阜大院) 川村拓也(岐阜大) 谷和男(岐阜大)</p> <p>3I2-02 12:45~ 姿勢変化を直接計測可能な4軸柔軟変形センサユニットの開発 ○吉海智晃(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3I2-03 13:00~ 撫で検出の可能な柔軟伸縮ニットセンサによる小型ヒューマノイド用カーディガン型触覚センサ外装の実現 ○福島真子(東大) 吉海智晃(東大) 林摩梨花(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3I2-04 13:15~ 全身分布接触センサを用いた寝返り動作と動作誘導 ○垣内洋平(東京大学) 岡田慧(東京大学) 稲葉雅幸(東京大学)</p> <p>3I2-05 13:30~ 葡萄園除草ロボットのための葡萄樹位置の触覚認識 ○井川久(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大) 多田達美(道工試) 鈴木慎一(道工試)</p> <p>3I2-06 13:45~ ロボット指の触覚行動とそのハプティカルフローの取得 ○石川知輝(中央大学理工学研究科) 木下源一郎(中央大学理工学部)</p>		<p>3K2</p> <p>ロボット機構(2/2)</p> <p>望山洋(筑波大)</p> <p>3K2-01 12:30~ 人間形発話ロボットの開発—子音生成のための新型口唇機構の設計・製作— ○福井孝太郎(早大) 迎田美和(早大) 榊原菜々(早大) 草野世大(早大) 菅田雅彰(早大) 高西淳夫(早大)</p> <p>3K2-02 12:45~ 4つのステアリングを持つ平面5節リンク移動機構の開発 ○渡辺正記(青山学院大学) 山口博明(青山学院大学) 河上篤史(青山学院大学)</p> <p>3K2-03 13:00~ 化学反応塔メンテナンスロボットシステムの開発 ○中川健司(茨工技セ) 竹岡年延(産総研) 嶋志田武(茨工技セ) 油田信一(筑波大)</p> <p>3K2-04 13:15~ ピンジョイントを用いた可動領域の広いパラレルメカニズムの提案 ○大川一也(千葉大) 岡村祥宏(千葉大)</p> <p>3K2-05 13:30~ 摩擦調整機構を用いた新型トルクリミッタの動的特性 ○佐藤彰洋(広島大) 今村信昭(広島国際大) 吉田彰(広島国際大) 永村和照(広島大) 池条清隆(広島大)</p> <p>3K2-06 13:45~ 幾何学的伝達機構を用いた拮抗型駆動関節の開発 ○園田隆(ふくおかIST) 西田祐也(九工大) 石井和男(九工大)</p>	<p>3L2</p> <p>産業応用</p> <p>村上弘記(IHI)</p> <p>3L2-01 12:30~ 腸管構造を規範とした蠕動運動型ポンプの開発—ユニットの膨張を考慮した幾何学的モデルの検討— ○鈴木一将(中央大) 中村太郎(中央大)</p> <p>3L2-02 12:45~ 半自律型遠隔保守点検ロボットのコントローラーアーキテクチャ ○日比野旭弘(名城大学) 川合達也(名城大学) 赫英新(名城大学) 青山和樹(名城大学) 岩田裕大(名城大学) 磯貝泰祐(名城大学) 竹内真一(名城大学) 辰野恭市(名城大学)</p> <p>3L2-03 13:00~ 半自律型遠隔保守点検ロボットのための移動台車の製作 ○石田直也(名城大学) 川合達也(名城大学) 日比野旭弘(名城大学) 名古屋樹(名城大学) 赫英新(名城大学) 辰野恭市(名城大学) 大道武生(名城大学)</p> <p>3L2-04 13:15~ 解体・スクラップ処理に適した双腕型作業機械の開発(その2) ○後久卓哉(東急建設(株)) 柳原好孝(東急建設(株)) 石橋英人(日立建機(株)) 富田邦嗣(日立建機(株)) 小俣貴之(日立建機(株)) 藤島一雄(日立建機(株))</p> <p>3L2-05 13:30~ 搬送台の傾きを利用した積載物の滑り防止 ○池田毅(九大) 山本元司(九大) 藤井勇太(九大)</p> <p>3L2-06 13:45~ 力制御を用いた傾斜スピニング加工法の開発 ○関口明生(筑波大・院) 荒井裕彦(産総研)</p> <p>3L2-07 14:00~ 自動車生産ラインにおけるワイヤーハーネス自動取り付け実験 ○姜欣(東北大) 具環諱(東北大) 菊地宏平((株)トヨタ自動車) 近野敦(東北大) 内山勝(東北大)</p> <p>3L2-08 14:15~ ロボットを用いて組み立てる機構部品の表現 ○長井達一郎(福岡大) 荒牧重登(福岡大)</p>

9月17日(木)PM1			
第M室(教育309)	第N室(経済101)	第O室(経済102)	第P室(経営105)
<p>3M2 ロボット制御(2/2) 岡田昌史(東工大)</p> <p>3M2-01 12:30~ パラレル機構を有する力覚および変位検出インターフェースの制御法の提案 ○篠原弘毅(同志社大) 積際徹(同志社大) 横川隆一(同志社大)</p> <p>3M2-02 12:45~ 力制御を用いた双腕ロボットのマスター・スレーブ制御 ○中川大輔(千葉大) 齊木広太郎(千葉大) 野波健蔵(千葉大) 足達幹雄(千葉県産技研)</p> <p>3M2-03 13:00~ パラレルリンクロボットの動力学計算—取り付けフレームへの加振力計算と機構条件— ○山本元司(九大) 洪章瑚(九大(院))</p> <p>3M2-04 13:15~ 並列的解法を用いた2関節劣駆動リンク系のフィードフォワード制御 ○北村悠人(筑波大)</p> <p>3M2-05 13:30~ 非線形弾性要素を有するアクチュエータ(ANLES)を用いた3自由度手首関節の拮抗駆動制御 ○山下裕(東海大)</p> <p>3M2-06 13:45~ 仮想駆動力冗長性に基づく4自由度高速パラレル・メカニズムの制御系設計 永井清(立命館) ○嵩裕一郎(立命館) 西部雄貴(トヨタ自動車(株))</p> <p>3M2-07 14:00~ 2台のアクチュエータを有する冗長駆動関節の機構特性とインピーダンス制御に関する考察 永井清(立命館大) ○椎木靖人(立命館大)</p> <p>3M2-08 14:15~ 水力学的骨格を利用した柔軟なロボットアームの開発 ○鈴木章太郎(東京工業大学) 丸山大輔(東京工業大学) 木村仁(東京工業大学) 伊能教夫(東京工業大学)</p>	<p>3N2 DS: 我が研究室のRTセッション ~企業へ向けての技術情報~(2/2) 川村貞夫(立命館大)</p> <p>3N2-01 12:30~ 産業技術短期大学 二井見研究室のRT ○二井見博文(産業技術短大)</p> <p>3N2-02 12:45~ 大阪府立産業技術総合研究所 電子・光材料系のRT ○井上幸二(府立産技研) 日下忠興(府立産技研)</p> <p>3N2-03 13:00~ 粘性負荷を用いた高速運動トレーニングのための付加質量調整システム開発 ○重蔵憲治(滋賀医科大学) 川村貞夫(立命館大学) 伊坂忠夫(立命館大学)</p> <p>3N2-04 13:15~ Miniaturized Pneumatic Pressure Control Valve for Robotic Applications ○Jien Sumadi(立命館大学) 巽正之(立命館大学) 平井慎一(立命館大学) 本田顕真(東レエンジニアリング)</p> <p>3N2-05 13:30~ 筑波大学相山研究室のRT 受動関節を利用したマニピュレーション・システム ○相山康道(筑波大)</p>	<p>3O2 IS: Humanoid 2 (Application planning and control) Oyama E. (AIST) Yoshida Eiichi (AIST)</p> <p>3O2-01 12:30~ Planning Pivoting-based Whole-body Manipulation by Humanoids ○ Yoshida Eiichi (AIST) Poirier Mathieu (LAAS-CNRS) Laumond Jean-Paul (LAAS-CNRS) Kanoun Oussama (LAAS-CNRS) Lamiroux Florent (LAAS-CNRS) Alami Rachid (LAAS-CNRS) Yokoi Kazuhito (AIST)</p> <p>3O2-02 12:50~ A Mean Approach to 3D Grid and Particle based SLAM for a Humanoid Robot ○ Kwak Nosan (AIST) Stasse Olivier (AIST) Foisotte Torea (AIST) Yokoi Kazuhito (AIST)</p> <p>3O2-03 13:10~ Robot Control Through a File System ○ Rennhak Bjoern (Univ of Tokyo) Kudoh Shunsuke (Univ of Tokyo) Ikeuchi Katsushi (Univ of Tokyo)</p> <p>3O2-04 13:30~ Pervading Humanoid Robots in Collaborative Working Environments ○ Kheddar Abderrahmane (CNRS-LIRMM) Stasse Olivier (CNRS-LIRMM) Evrard Paul (CNRS-LIRMM) Mansard Nicolas (CNRS-LAAS) Gergondet Pierre (AIST) Yoshida Eiichi (AIST) Yokoi Kazuhito (AIST)</p> <p>3O2-05 13:50~ One click object detection: towards an intuitive vision based grasping tool for the disabled ○ Dune Claire (IRISA and CNRS-AIST JRL) Marchand Eric (IRISA) Lamy Sylvie (CEA-LIST)</p>	<p>3P2 OS: 受動的歩行とその展開 大須賀公一(阪大)</p> <p>3P2-01 12:30~ マイクロラバー構造体による受動歩行—第3報: 小型・単純形状によるペース歩容の実現— ○斉藤文孝(岡山大) 鈴木康一(岡山大)</p> <p>3P2-02 12:45~ 膝付き受動走行機械の実現 ○小山真理(東北大) 山口伸一(東北大) 久保翔達(東北大) 大脇大(東北大) 石黒章夫(東北大)</p> <p>3P2-03 13:00~ 衝突姿勢の非対称性に基づく動的歩容生成 ○浅野彦彦(北陸先端大)</p> <p>3P2-04 13:15~ 受動歩行機に対するエネルギー回生システム ○桑迫真広(名工大)</p> <p>3P2-05 13:30~ 超多脚型受動的歩行の脚数による安定性の変化 ○吉岡秀隆(神戸大) 杉本靖博(大阪大) 大須賀公一(大阪大)</p>

9月17日(木)PM1		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
<p>3Q2</p> <p>移動ロボット(RFID) 濱上知樹(横国大)</p> <p>3Q2-01 12:30~ 近赤外線測域センサによる移動ロボットの制御 ○福島俊之(電機大) 築山俊史(電機大)</p> <p>3Q2-02 12:45~ RFIDを用いた床面掃引ロボットのための掃引領域推定 ○上田武(九大) 山本元司(九大)</p> <p>3Q2-03 13:00~ 床面配置型RFIDタグ環境上のローカライゼーションにおける装着リーダのコンフィグレーションについて ○小鷹研理(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所) 丹羽治彦(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所) 菅野重樹(早稲田大学WABOT-HOUSE研究所)</p> <p>3Q2-04 13:15~ Wireless Sensor Network-based Mobile Robot Navigation with RFID Path Refinement ○エンリケズギエルモ(早稲田大学) 朴善洪(早稲田大学) 橋本周司(早稲田大学)</p> <p>3Q2-05 13:30~ RFIDのRead-time modelを用いた移動ロボットの障害物回避 ○朴善洪(早大) 橋本周司(早大)</p>	<p>3R2</p> <p>ステレオビジョン 三浦純(豊橋技科大)</p> <p>3R2-01 12:30~ 多方向予測符合化に基づく確率伝播法の近似解法とGPUを用いたステレオ処理への応用 ○小川原光一(九大)</p> <p>3R2-02 12:45~ ステレオカメラを用いたビジュアルオドメトリと画像認識による自己位置推定 ○友納正裕(千葉工大)</p> <p>3R2-03 13:00~ 画像補正処理によるステレオマッチング精度への影響 ○山王卓(山梨大)</p> <p>3R2-04 13:15~ 差分ステレオを用いた歩行者計測におけるカメラの外部パラメータ推定 ○橋本優希(中央大学, JST CREST) 星川佑磨(中央大学, JST CREST) 寺林賢司(中央大学, JST CREST) 梅田和昇(中央大学, JST CREST)</p> <p>3R2-05 13:30~ グラフカットとサブピクセル推定による高密度・高精度な全方位ステレオ視 ○深澤龍一郎(埼玉大学) 子安大士(埼玉大学) 川崎洋(埼玉大学) 前川仁(埼玉大学) 小野晋太郎(東京大学) 池内克史(東京大学)</p> <p>3R2-06 13:45~ 視点変換アイリスによる実時間単眼ステレオシステム ○森上雄太(広島大) 高木健(広島大) 石井抱(広島大)</p> <p>3R2-07 14:00~ 小型距離画像センサにより得られる相対視差画像からの障害物検出の定量的評価 ○黒木崇博(中大) 寺林賢司(中大) 梅田和昇(中大)</p> <p>3R2-08 14:15~ Motion Estimation with a System of Rigidly-Connected Monocular Cameras ○蘇懷恩(総研大) 吉光徹雄(宇宙研) 久保田孝(宇宙研)</p>	<p>3S2</p> <p>DS: 認知発達ロボティクス(2/2) 浅田稔(阪大)</p> <p>3S2-01 12:30~ 主観的コンシステンシーに基づく模倣と語彙の共発達 ○笹本勇輝(JST ERATO, 大阪大学) 吉川雄一郎(JST ERATO) 浅田稔(JST ERATO, 大阪大学)</p> <p>3S2-02 12:45~ やりとり遊びにおける応答予測と馴化・脱馴化を通したルール共創モデル ○栗山貴嗣(東大, JST) 國吉康夫(東大, JST)</p> <p>3S2-03 13:00~ RNNを備えた2体のロボット間における身体性に基づいた動的コミュニケーションモデル ○日下航(京大) 尾形哲也(京大) 小嶋秀樹(宮城大) 高橋徹(京大) 奥乃博(京大)</p> <p>3S2-04 13:15~ 予測性を評価した選好性に基づく母子間相互模倣創発モデル ○港隆史(JST ERATO) デールトーマス(JST ERATO) 吉川雄一郎(JST ERATO) 石黒浩(JST ERATO)</p> <p>3S2-05 13:30~ SIGVerse: 社会的インタラクションを実装可能な知能ロボットシミュレータ ○稲色哲也(NII/総研大) 柴田智広(NAIST) 瀨名秀明(作家) 橋本敬(JAIST) 川合伸幸(名大) 宮下敬宏(ATR) 櫻井圭記(Production I.G) 清水正宏(東北大) 大武美保子(東大) 細田耕(阪大) 梅田聡(慶応大) 乾健太郎(NAIST)</p>

9月17日(木)PM2			
第A室(教育101)	第B室(教育103)	第C室(教育104)	第D室(教育201)
<p>3A3</p> <p>MEMS技術</p> <p>長谷川忠大(芝浦工大) 丸尾昭二(横国大)</p> <p>3A3-01 15:00~ 電磁誘導型小型発電機の開発 ○大塚隆弘(日大) 大森陽介(日大) 茶園達也(日大) 内木場文男(日大)</p> <p>3A3-02 15:15~ 人工知能とMEMSアクチュエータを用いたマイクロロボットの試作設計 ○末松久幸(日大) 松田章裕(日大) 関根好文(日大) 内木場文男(日大)</p> <p>3A3-03 15:30~ スロット通過時間に着目した新しい細胞硬さ評価 ○廣瀬優紀(阪大) 飯塚龍(東北大) 塩入達也(東北大) 山西陽子(東北大) 新井史人(東北大) 新井健生(阪大) 東森充(阪大) 金子真(阪大)</p> <p>3A3-04 15:45~ 血球分離フィルタチップの提案と実証 ○長谷川忠大(芝浦工大) 岡本法恭(大工大) 鄭東煥(大工大) 生田幸士(名大)</p> <p>3A3-05 16:00~ 2光子マイクロ光造形による3次元微細構造転写(第二報)薄膜アシスト転写法による光駆動マイクロマシンの複製 ○吉村直樹(横国大) 丸尾昭二(横国大, JST さきがけ)</p> <p>3A3-06 16:15~ マイクロレンズアレイとパララックスパリアを用いた立体視ディスプレイ ○奥野和秀(東大) 岩瀬英治(東大) 松本潔(東大) 下山勲(東大)</p> <p>3A3-07 16:30~ 半導体センサISFETを用いた多検体自動pH測定システムの検討 ○山田章(岡山大) 毛利聡(川崎医大) 中村通宏(岡山大) 成瀬恵治(岡山大)</p>	<p>3B3</p> <p>DS: 次世代アクチュエータ(3/3)</p> <p>鈴木康一(岡山大)</p> <p>3B3-01 15:00~ On-chip Production of Emulsion Droplets Using Magnetically Driven Microtool Feng Lin (Tohoku University) ○Yamanishi Yoko (Tohoku University) Arai Fumihito (Tohoku University)</p> <p>3B3-02 15:15~ 心筋細胞ゲルアクチュエータの制御と収縮力の形状依存性 ○今川健太郎(農工大) 星野隆行(農工大) 森島圭祐(農工大)</p> <p>3B3-03 15:30~ 圧電振動による微粒子励振型空気流量制御弁(第5報 シリンダへの適用実験) ○廣岡大祐(岡山大) 鈴木康一(岡山大) 神田岳文(岡山大)</p> <p>3B3-04 15:45~ 静電マスタースレーブ機構の提案 ○細島拓也(東大) 山本晃生(東大) 樋口俊郎(東大)</p> <p>3B3-05 16:00~ ガラス基板を用いた周回進行波型弾性表面波リニアモータ ○高野広樹(埼玉大) 中村満(埼玉大) 小谷浩之(埼玉大) 高崎正也(埼玉大) 水野毅(埼玉大)</p> <p>3B3-06 16:15~ 弾性表面波モータの摩擦変換効率に関する考察 ○黒澤実(東工大)</p>	<p>3C3</p> <p>人間・機械協調</p> <p>佐野明人(名工大)</p> <p>3C3-01 15:00~ 低インピーダンスを実現するトルクエンコーダ型関節駆動系の開発 ○川上智弘(東大) 鮎澤光(東大) 神永拓(JSPS・東大) オットクリスティアン(DLR) 中村仁彦(東大)</p> <p>3C3-02 15:15~ 生産現場における人間協調・共存型パートナーロボットPaDY- 第3報 ロボットアームの軌道生成のための作業者の行動計測とその考察 ○衣川潤(東北大) 川合雄太(東北大) 菅原雄介(東北大) 小菅一弘(東北大)</p> <p>3C3-03 15:30~ 能動的な身体環境接触を利用した手腕協調制御 ○菅岩泰亮(早稲田大) 山口泰正(早稲田大) 岩田浩康(早稲田大) 菅野重樹(早稲田大)</p> <p>3C3-04 15:45~ グリーンハウスパートナーロボットシステムの開発 ○柏崎耕志(東北大) 岩崎淳(東北大) 菅原雄介(東北大) 小菅一弘(東北大) 熊沢四郎(前川製作所) 山下智輝(前川製作所)</p> <p>3C3-05 16:00~ Robot-Command Utterance Detection in Object Manipulation Task Using Multimodal Semantic Confidence Based on Grammar, Image, and Motion ○左祥(ATR/京織大) 岩橋直人(ATR/NICT) 田口亮(ATR/名工大) 松田繁樹(NICT) 杉浦孔明(NICT) 船越孝太郎(HRI-JP) 中野幹生(HRI-JP) 岡夏樹(京織大)</p> <p>3C3-06 16:15~ キャラクター姿勢入力のための双方向パベティンターフェイス ○吉崎航(奈良先端大 産総研) 杉浦裕太(慶応大 JST ERATO) Chiou Albert C (MIT JST ERATO) 橋本直(JST ERATO) 赤澤由章(AIST) 福見昌彦(慶応大 JST ERATO) 五十嵐健夫(東大 JST ERATO) 川地克明(AIST) 加賀美聡(AIST NAIST) 持丸正明(AIST)</p> <p>3C3-07 16:30~ マルチポータルヒューマンインタフェース ○洪川文哉(北大) 田中孝之(北大) 金子俊一(北大)</p> <p>3C3-08 16:45~ 日常生活支援型移動ロボットのためのロボットアパタを用いた動作予告の実装 ○廣井富(大阪工大) 後藤基允(大阪工大) 山本祐三(大阪工大) 大原達哉(大阪工大) 木村昭太(大阪工大) 伊藤彰則(東北大)</p>	<p>3D3</p> <p>DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(8/8)</p> <p>平井成興(千葉工大)</p> <p>3D3-01 15:00~ RTコンポーネント再利用性向上への、RTコンポーネント・ライフサイクル構築とモジュールマップ作成の取組み ○小笠原哲也(富士ソフト(株)) 福永和海(富士ソフト(株)) 二宮恒樹(富士ソフト(株)) 松本吉央(産総研) 平井成興(千葉工業大学)</p> <p>3D3-02 15:15~ 移動ロボット用基本知能のモジュール化 ~開発モジュールの紹介とRTC化への取り組み~ ○岡村公望(富士ソフト(株)) 福永和海(富士ソフト(株)) 大矢晃久(筑波大学) 油田信一(筑波大学)</p> <p>3D3-03 15:30~ ロボット地理空間情報システムR-GIS ○有田大作(九州先端研) 家永貴史(九州先端研) 寺岡章人(九州先端研) 楊智梅(九州先端研) 村上剛司(九大) 荒屋亮(環境GIS) 木室義彦(九州先端研)</p> <p>3D3-04 15:45~ 小型芝刈りロボット群における多重群行動戦略の効果推定 ○鈴木惠二(北大)</p>

9月17日(木)PM2

第E室 (教育202)	第F室 (教育210)	第G室 (教育211)	第H室 (教育301)
			<p>3H3</p> <p>OS: ハプティクス 下野誠通(横国大) 桂誠一郎(慶大)</p> <p>3H3-01 15:00~ 足底触覚システムによるヒューマノイド ロボットのバランス制御 ○スワナラチャタマニキティ(早稲田大 学) 松本光春(電気通信大学) 橋本周司(早稲田大学)</p> <p>3H3-02 15:15~ 甲殻型力覚センサに基づくパワーアシ スト台車の積荷推定 ○辻俊明(埼玉大)</p> <p>3H3-03 15:30~ インピーダンス伝達の透明性に基づくバ イラテラル遠隔操作システムの一設計 法 ○名取賢二(青学大) 大西公平(慶大)</p> <p>3H3-04 15:45~ ネットワークベース制御系の遅延変動と モデル化誤差の補償 ○島野浩樹(芝工大) 内村裕(芝工大)</p> <p>3H3-05 16:00~ 油圧ショベル遠隔操作における触覚 フィードバックを用いた操作性の向上 ○林宏樹(NTTDコモ) 田村隆幸(NTTDコモ) 高畑実(NTTDコモ)</p> <p>3H3-06 16:15~ 異構造ハプティックシステムによるモー ション再現制御 ○綱島昇(慶應大) 桂誠一郎(慶應大)</p>

9月17日(木)PM2

第I室(教育304)

第J室(教育305)

第K室(教育307)

第L室(教育308)

9月17日(木)PM2

第M室(教育309)

第N室(経済101)

第O室(経済102)

第P室(経営105)

3P3
 二足歩行ロボット(2/2)
 杉原知道(九大)

3P3-01 15:00～
 下駄ロボットによる膝伸展歩行
 ○深谷直樹(都立産技高専)

3P3-02 15:15～
 二足ロボットの環境適応のための進行
 方向制御
 ○松本和紀(横浜国立大学)
 河村篤男(横浜国立大学)

3P3-03 15:30～
 二足歩行ロボットの仮想支点によるY軌
 道調整の実験検証
 ○和氣尚紀(横国大)
 河村篤夫(横国大)

3P3-04 15:45～
 入力重み0とした最適予測制御の極限
 を用いた複数歩分の適応歩行パターン
 生成
 ○浦田順一(東大)
 岡田慧(東大)
 稲葉雅幸(東大)

3P3-05 16:00～
 高速・高トルク動作のための大出力2脚
 ロボットの開発
 ○浦田順一(東大)
 岡田慧(東大)
 稲葉雅幸(東大)

3P3-06 16:15～
 ファジィルールを用いたヒト歩行のモデ
 ル化及び2足歩行ロボットへの適用
 ○相馬隆郎(首都大)

9月17日(木)PM2		
第Q室(経営106)	第R室(経営107)	第S室(経営108)
		<p>3S3</p> <p>ヒューマノイド(5/5) 金広文男(産総研)</p> <p>3S3-01 15:00～ 外部カメラを用いたヒト型ロボットによるサッカー競技 RoboCup SSL Humanoidの提案と現状 ○升谷保博(大阪電通大) 成瀬正(愛知県大) 長坂保典(中部大) 藤井隆司(中部大) 渡辺正人(豊田高専) 光永法明(金沢工大) 中川友紀子(アールティ) 内藤理(東大)</p> <p>3S3-02 15:15～ 小型人型ロボットによる壁間登りの実現 杉内肇(横国大) 坂口耕平(横国大) 高杉将司(横国大) 村松聡(横国大) ○中嶋講介(横国大) 宮崎慎司(横国大)</p> <p>3S3-03 15:30～ AnkleおよびHip Strategyに基づく人型ロボットの反動動作の遷移手法 ○太田峻(都市大) 岡本和晃(都市大) 金宮好和(都市大) 佐藤大祐(都市大)</p> <p>3S3-04 15:45～ ベースリンクの運動方程式を利用した浮遊リンク系のカセンサレス同定ー跳躍する人間・脚型ロボットおよび宇宙ロボットへの応用ー ○鮎澤光(東大) ベンチャージェンチャン(東京農工大) 中村仁彦(東大)</p> <p>3S3-05 16:00～ ヒューマノイドによる調理行動のための認識行動システムの実現 ○渡辺義明(東大) 山崎公俊(東大) 岡田慧(東大) 稲葉雅幸(東大)</p> <p>3S3-06 16:15～ 人型ロボットのための人の背負い直し動作の計測とコツの解析 ○尾形邦裕(東大) 白松大祐(東大) 大村吉幸(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>3S3-07 16:30～ 人型ロボットの制御のための人の移乗動作の解析と力学モデルの導出 ○尾形邦裕(東大) 國吉康夫(東大)</p> <p>3S3-08 16:45～ 不支持物体に対する仮想円を用いたエネルギー伝達制御ーヒューマノイドロボットを用いた大縄回しー ○金天海(HRI-JP) 米倉健太(早大) 辻野広司(HRI-JP) 菅野重樹(早大)</p>